MATRIX® PRO GS

MANUEL D'INSTALLATION

MATRIX® PRO 840GS

MATRIX® PRO 570GS

TeeJet® TECHNOLOGIES

A Subsidiary of Spraying Systems Co.®

Nº 1 Mettre sous tension

Appuyer sur le bouton MISE EN MARCHE pour allumer la console.

Nº 2 Écran d'accueil

Après la séquence de démarrage, l'écran d'accueil s'affiche avec l'option de commencer une nouvelle tâche ou de poursuivre une tâche existante.

Nº 3 Aller au paramétrage de l'appareil

1. Appuyez sur l'onglet inférieur CONFIGURATION DE L'APPAREIL.

Les options de configuration sont affichées en premier. Gestion de données, Paramétrage de la console et Outils sont accessibles à partir des touches latérales.

Configuration régionale

2. Appuyez sur l'onglet latéral CONSOLE.
3. Appuyez sur **Régional**.

Régional permet de configurer les paramètres Unités, Langue et Fuseau horaire.

Configuration du GPS

1. Appuyez sur l'onglet CONFIGURATION.
2. Appuyez sur **GPS**.

GPS permet de configurer le type de GPS, le port du GPS et le PRN, ainsi que pour voir les informations sur l'état du GPS.

Configuration de disposition

1. Appuyez sur l'onglet CONFIGURATION.
2. Appuyez sur **Disposition**.

Le paramétrage de la disposition est utilisé pour définir les différents paramètres liés à chaque mode ligne droite ou mode étagé. Les paramètres varient en fonction de si un SmartCable ou module de commande de tronçon (SDM) est en place.

Configuration de l'autoguidage

1. Appuyez sur l'onglet CONFIGURATION.
2. Appuyez sur **Autoguidage**.

Quand un module de commande de guidage (SMC) est installé, les options de guidage assisté/automatique sont disponibles. Pour obtenir des instructions d'installation détaillées, reportez-vous au manuel d'installation spécifique du guidage assisté/automatique.

Nº 4 Aller à l'écran de guidage

1. Appuyez sur l'onglet GUIDAGE VUE VÉHICULE, l'onglet GUIDAGE VUE PARCELLE ou l'onglet GUIDAGE REALVIEW.
2. Appuyez sur l'onglet OPTIONS DE NAVIGATION ET DE GUIDAGE pour afficher les options de navigation.

Choisir un mode de guidage

- ▶ Ligne droite AB
- ▶ Courbe AB
- ▶ Pivot en cercle
- ▶ Passage final
- ▶ NextRow

Points marqués A et B

Pour définir une ligne de guidage AB.

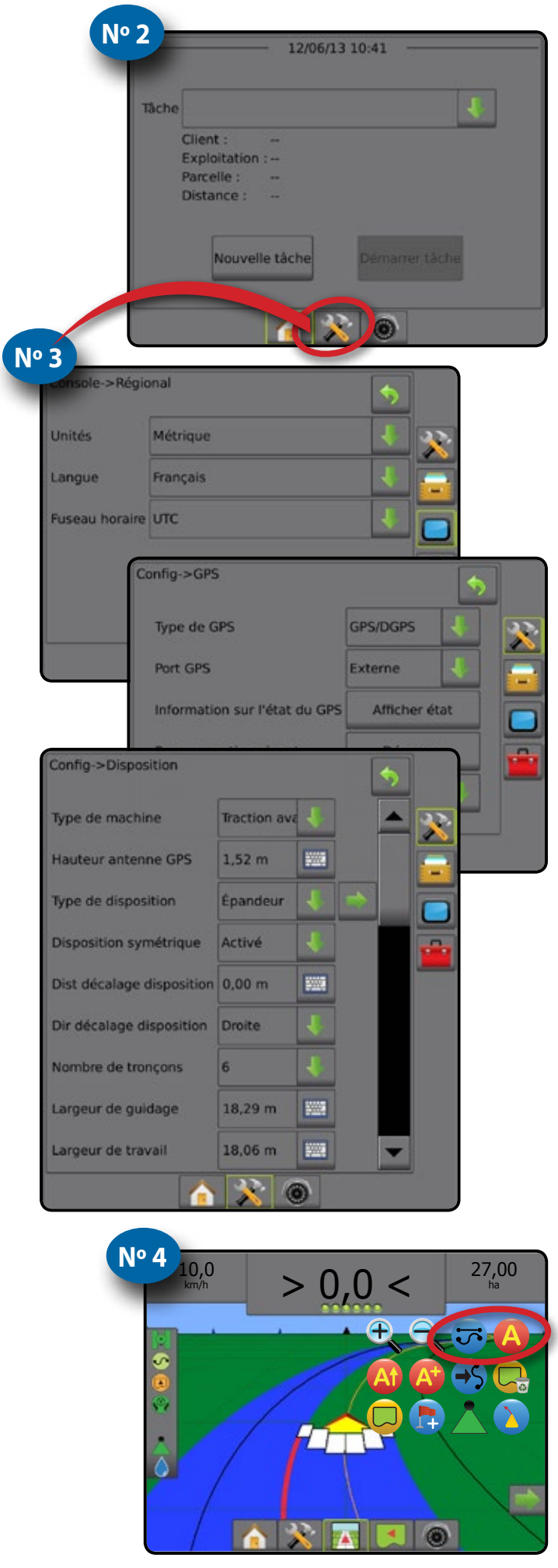


Table des matières

CHAPITRE 1 - APERÇU DU SYSTÈME 1

Actualisations de produits disponibles 1

COMPOSANTS DU SYSTÈME 1

Console Matrix Pro 570GS 1
Console Matrix Pro 840GS 2
RealView® caméra de vue réelle 2
Supplément d'informations 2
Mise sous tension 2
Mise hors tension 2
Séquence du démarrage 2
Installation de l'antenne recommandée 2

CONFIGURATIONS 3

CHAPITRE 2 : INTRODUCTION 4

UTILISATION DE BASE DE L'ÉCRAN 4

Touches de l'onglet du bas 4
Options indisponibles lorsque la tâche est active 4
Couleurs de l'écran de la console 5
Avertissements et fenêtres incrustées d'information 6
Sélections des menus déroulants 6
Défilement des écrans 6
Informations sur l'option de configuration 6
Écran de saisie 6

OPTIONS DU MENU EN MODE CONFIGURATION DES UNITÉS 7

CHAPITRE 3 : TÂCHES/ÉCRAN D'ACCUEIL 8

MODE SIMPLE 9

Nouvelle tâche 9
Continuer tâche 9
Fermer tâche 9

MODE AVANCÉ 9

Nouvelle tâche 9
Démarrer tâche 9
Fermer tâche 9

CHAPITRE 4 : AFFICHAGE VIDÉO EN MODE PLEIN ÉCRAN 10

CHAPITRE 5 - CONFIGURATION DU SYSTÈME 11

APERÇU 11

Options indisponibles lorsque la tâche est active 12

CONFIGURATION 12

Disposition ... 13
Type de disposition ... 13
Configuration d'un seul tronçon ... 13
Configuration de SmartCable ou module de commande de tronçon ... 14
Barre de guidage ... 15
Autoguidage ... 15
Guidage assisté/automatique indisponible ... 16
Correction de dévers ... 16
Niveau de parcelle indisponible ... 16
Correction de dévers indisponible ... 16
GPS ... 17
PRN non affiché ... 17
Vidéo ... 17
Installation vidéo indisponible ... 17
Capteurs ... 18
Capteurs indisponibles ... 18
Capteur de pression ... 18
Moniteur de taille de gouttelettes ... 19
Moniteur de taille de gouttelettes indisponible ... 19

GESTION DE DONNÉES 20

Données de la tâche ... 20
Données de la tâche indisponibles ... 20
Transfert ... 21
Gérer ... 21
Comptes-rendus ... 22
Options ... 22
Paramétrage machine ... 23
Transfert ... 24
Gérer ... 24
Disponibilité des paramètres machine ... 25

CONSOLE 26

Affichage ... 26
Régional ... 27
Volume audio ... 27
Mode démonstration ... 28
À propos ... 28

OUTILS 29

CHAPITRE 6 : GUIDAGE 30

Options des écrans de navigation ... 31

BARRE DE GUIDAGE 32

Informations sélectionnables ... 32
Activité de navigation et état de la rampe ... 32

BARRE D'ÉTAT 33

Écrans d'état/information ... 33

ÉCRANS DE NAVIGATION 35

Vue véhicule ... 36
Vue Parcelle ... 37
Guidage RealView ... 38

MODES DE GUIDAGE 39

Guidage ligne droite AB 39
Guidage ligne courbe AB 39
Guidage pivot en cercle 39
Guidage dernier passage 39
Guidage NextRow 39
Pas de guidage 39

LIGNES DE GUIDAGE 40

Lignes de guidage pour anticipation courbe 40
Enregistrez les points A et B 40
Fonction ajuster A+ 41
Fonction de la prochaine ligne de guidage 42
Lignes de guidage du dernier passage 42
Lignes de guidage NextRow 43
Azimut en degrés 43

APPLICATION CONTOUR 44

RETOUR À UN POINT 46

Enregistrer un point de retour 46
Supprimer le point de retour 46
Guidage du point de retour 46

BOOMPILOT 47

Un seul tronçon 47
Console seulement 47
Avec interrupteur de tâches marche/arrêt en option 47
Utilisation de l'interrupteur marche/arrêt de travail 47
Utilisation de la console 47
SmartCable ou module de commande de tronçon 48
Console seulement 48
Contrôleur de vitesse ou Switchbox 48
Contrôleur de vitesse avec module interne de commande de tronçon 48
Interrupteur de tâches marche/arrêt 48

ZOOM AVANT/ARRIÈRE 49

Vue véhicule 49
Vue Parcelle 49

MODE DÉPLACEMENT DE CARTE 49

OPTIONS SPÉCIFIQUES REALVIEW 50

Options de configuration RealView 51

CHAPITRE 7 - GPS 52

GPS 52
Type de GPS 53
Port GPS 53
Conditions de configuration minimales du récepteur extérieur 53
Informations sur l'état du GPS sur les écrans de guidage 54
Conditions GGA 54
Programmation récepteur 54

PRN 54
Autre PRN *55*
PRN non affiché *55*

CHAPITRE 8 - PARAMÉTRAGE DE DISPOSITION 56

Type de disposition 56

UTILISATION DE BASE DE L'ÉCRAN 57

CONFIGURATION D'UN SEUL TRONÇON 58

Type de disposition ligne droite 59
Type de disposition d'épandeur TeeJet 59
Type de disposition d'épandeur d'équipementier 60

CONFIGURATION DE SMARTCABLE OU MODULE DE COMMANDE DE TRONÇON 61

Type de disposition ligne droite 62
Type de disposition d'épandeur TeeJet 63
Type de disposition d'épandeur d'équipementier 64
Type de disposition étagé 64

AJUSTEMENT DE LA DISTANCE DE DÉCALAGE DE DISPOSITION 66

Calcul d'ajustement de décalage du GPS 66
Ajustement du décalage de la disposition 67

PARAMÈTRES USINE ET PLAGES 68

Un seul tronçon 68
SmartCable ou module de commande de tronçon 68

CHAPITRE 9 - MONITEUR DE TAILLE DE GOUTTELETTES 70

CONFIGURATION DU MONITEUR DE TAILLE DE GOUTTELETTES 70

Capteur de pression 70
Moniteur de taille de gouttelettes 71
Moniteur de taille de gouttelettes indisponible *71*
Activer/désactiver le moniteur de taille de gouttelettes 71
Préréglage de buse 72
Buse actuelle 72

OPÉRATION DU MONITEUR DE TAILLE DE GOUTTELETTES 73

Diagramme de taille de gouttelettes *73*
Barre de guidage 73

Informations de sécurité

TeeJet Technologies n'est pas responsable des dommages ou des préjudices physiques causés par le non-respect des exigences de sécurité suivantes.

En tant que conducteur du véhicule, vous êtes responsable de son fonctionnement en toute sécurité.

Le Matrix Pro GS en combinaison avec n'importe quel dispositif de guidage assisté/automatique n'est pas conçu pour remplacer le conducteur du véhicule.

Ne quittez pas un véhicule alors que le Matrix Pro GS est engagé.

Assurez-vous qu'aucune personne ni aucun obstacle ne se trouve dans la zone autour du véhicule avant et pendant l'enclenchement.

Le Matrix Pro GS est conçu pour supporter et améliorer l'efficacité tout en travaillant dans le terrain. Le conducteur est entièrement responsable de la qualité et des résultats relatifs au travail.

Désactivez ou ôtez tout dispositif de guidage assisté/automatique avant d'opérer sur des routes publiques.

CHAPITRE 1 - APERÇU DU SYSTÈME

Le Matrix Pro GS permet la gestion de multiples modules raccordés, plus la cartographie GPS, le guidage, le FieldPilot®, le BoomPilot® et la collecte des données dans une seule console en se servant de la technologie bus CAN. Il remplace de multiples consoles dans la cabine par un seul système robuste.

Actualisations de produits disponibles

- FieldPilot® autoguidage
- UniPilot® guidage assisté
- BoomPilot® contrôle de tronçons de rampe automatisés
- Module de gyro-dévers
- Modules de sélection vidéo pour jusqu'à 8 caméras
- Récepteur GPS externe ou mises à niveau des antennes
- Fieldware Link® application d'organisation améliorée des données
- Kit d'interface de capteur de pression pour moniteur de taille de gouttelettes

COMPOSANTS DU SYSTÈME

Console Matrix Pro 570GS

Le Matrix Pro 570GS est conçu pour des années de fonctionnement dans des conditions typiques de l'agriculture. Une console fermant hermétiquement, combinée à des couvercles en caoutchouc pour tous les connecteurs, signifie que des environnements poussiéreux typiques ne provoqueront pas des problèmes de fonctionnement. Alors qu'une éclaboussure d'eau occasionnelle ne va pas endommager l'appareil, le Matrix Pro 570GS n'est pas conçu pour être exposé directement à la pluie. Faites attention à ne pas faire fonctionner le Matrix Pro GS dans des conditions d'humidité.

Illustration 1-1: Console Matrix Pro 570GS face avant et arrière

Console Matrix Pro 840GS

Le Matrix Pro 840GS est conçu pour des années de fonctionnement dans des conditions typiques de l'agriculture. Une console fermant hermétiquement, combinée à des couvercles en caoutchouc pour tous les connecteurs, signifie que des environnements poussiéreux typiques ne provoqueront pas des problèmes de fonctionnement. Alors qu'une éclaboussure d'eau occasionnelle ne va pas endommager l'appareil, le Matrix Pro 840GS n'est pas conçu pour être exposé directement à la pluie. Faites attention à ne pas faire fonctionner le Matrix Pro GS dans des conditions d'humidité.

Illustration 1-2: Console Matrix Pro 840GS face avant et arrière

RealView® caméra de vue réelle

La caméra de vue réelle RealView de la Sté TeeJet Technologies permet l'affichage d'images vidéo sur l'écran du Matrix Pro GS. La caméra peut être pointée vers l'avant pour activer le guidage RealView par vidéo, ou elle peut être positionnée pour voir d'autres aspects du fonctionnement de votre appareil. La caméra est équipée d'une fixation RAM flexible, d'un pare-soleil intégré et elle offre un éclairage infrarouge, permettant des images vidéo nettes, même dans l'obscurité.

Supplément d'informations

Tous les changements sont automatiquement enregistrés.

Il faut couper et remettre l'alimentation de la console quand on change un appareil ou qu'on en monte un sur le système Matrix Pro GS.

Mise sous tension

Appuyer sur le bouton MISE EN MARCHE pour allumer la console.

Au moment de l'allumage, le Matrix Pro GS va commencer la séquence de démarrage.

Mise hors tension

Appuyer sur le bouton MISE EN MARCHE en maintenant brièvement jusqu'à l'affichage de l'écran de confirmation d'arrêt.

AVERTISSEMENT ! Attendre 30 secondes avant de redémarrer la console après l'avoir éteinte.

Séquence du démarrage

La console prend environ 40 secondes pour s'allumer. Pendant ce temps, une série d'écrans s'affichent, les LED s'allument et s'éteignent, et les niveaux de luminosité fluctuent. Une fois que la séquence de démarrage est terminée, l'écran d'accueil apparaît.

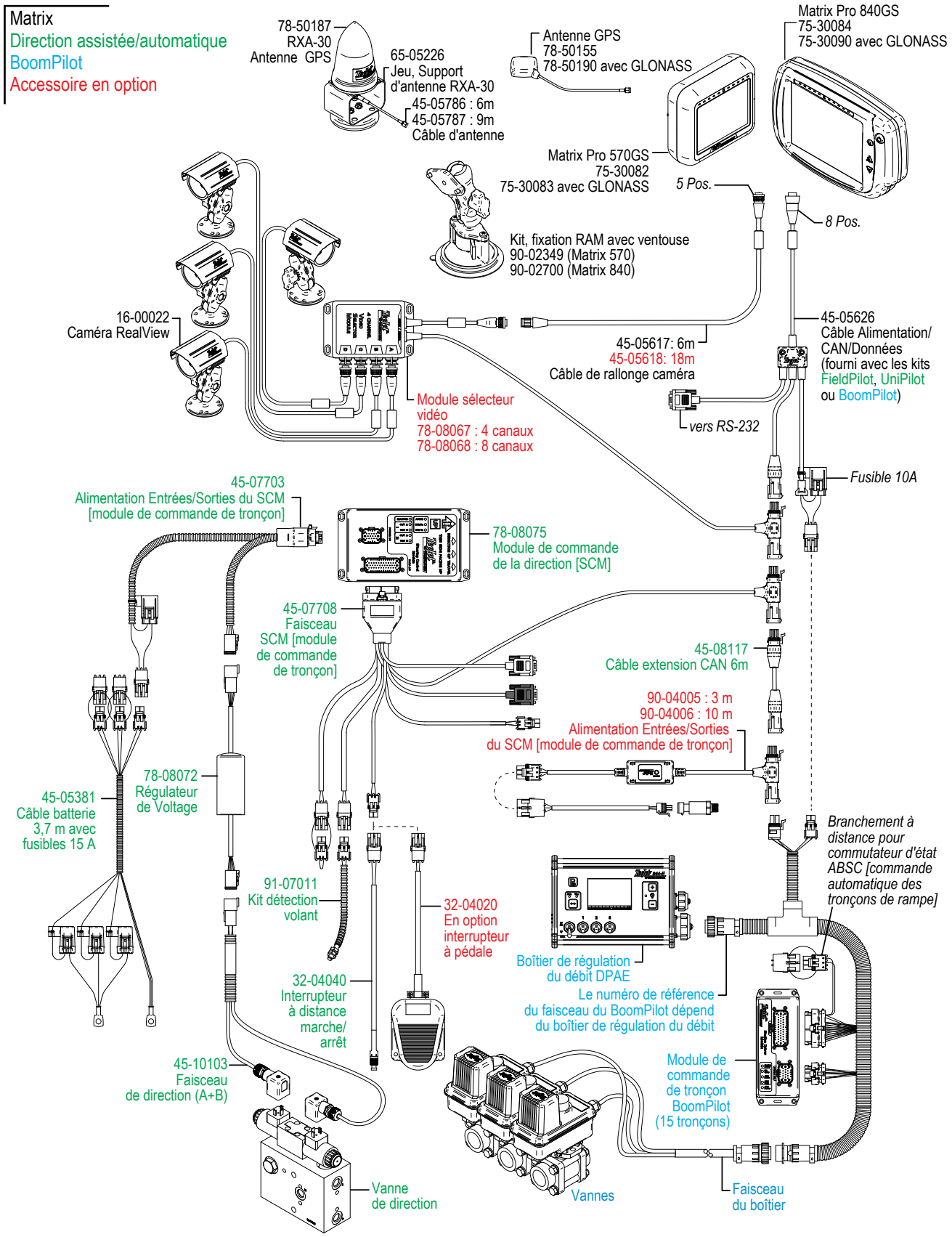
Installation de l'antenne recommandée

L'antenne GPS doit être montée aussi loin possible au-dessus de la cabine sur une surface métallique d'au moins 10 cm carré.

CONFIGURATIONS

Le schéma suivant est le reflet de configurations typiques du Matrix Pro GS. En raison de la variété des configurations possibles, celui-ci devrait être utilisé à des fins de référence uniquement.

Illustration 1-3: Matrix Pro GS avec module de sélection de vidéo et plusieurs caméras RealView, FieldPilot et BoomPilot



CHAPITRE 2 : INTRODUCTION

Le Matrix Pro GS peut être utilisé comme un simple système de tâche en cours ou un système avancé de tâches multiples. Indépendamment du mode de console, les fonctions de base de l'écran sont les mêmes.

- Les onglets du bas et les onglets latéraux permettent d'accéder aux différents écrans et sous-écrans
- Les avertissements et les fenêtres incrustées fournissent des informations sur les activités de la console et des détails sur les fonctions d'installation ou de guidage
- Les options de configuration peuvent être facilement définies à l'aide des menus déroulants ou des écrans de saisie

Pour trouver rapidement une fonctionnalité de configuration, consultez le tableau de la structure du menu en mode d'installation de l'appareil.

UTILISATION DE BASE DE L'ÉCRAN

Touches de l'onglet du bas

Les touches de l'onglet du bas sont toujours disponibles sur l'écran. Ces touches donnent l'accès aux tâches, aux options de configuration et à la navigation.

Écran accueil/tâches

Paramétrage des unités

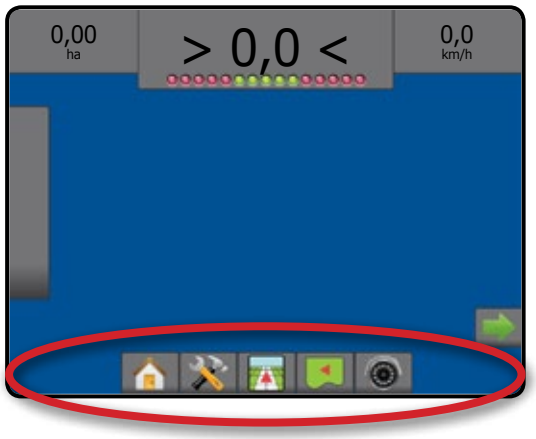
Guidage vue véhicule

Guidage vue parcelle

Guidage RealView ou affichage vidéo en mode plein écran de la caméra RealView

NOTE : les options de guidage RealView sont uniquement disponibles lorsqu'une caméra est installée sur le système.

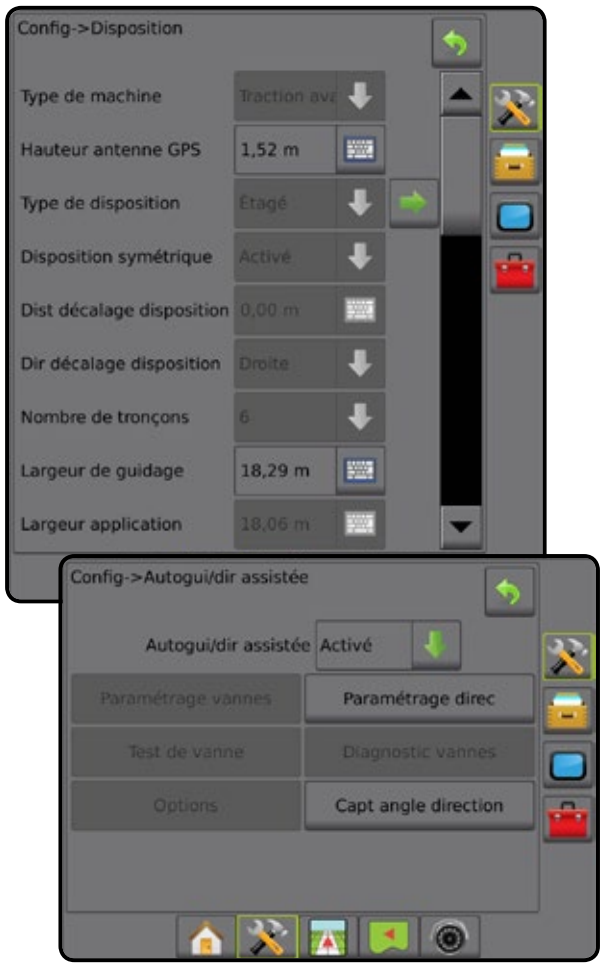
Illustration 2-1: Touches de l'onglet du bas



Options indisponibles lorsque la tâche est active

Lorsqu'une tâche est active, certaines options de configuration ne sont pas disponibles. Reportez-vous au tableau de la structure du menu en mode d'installation de l'appareil pour obtenir des indications quant aux options qui ne sont pas accessibles.

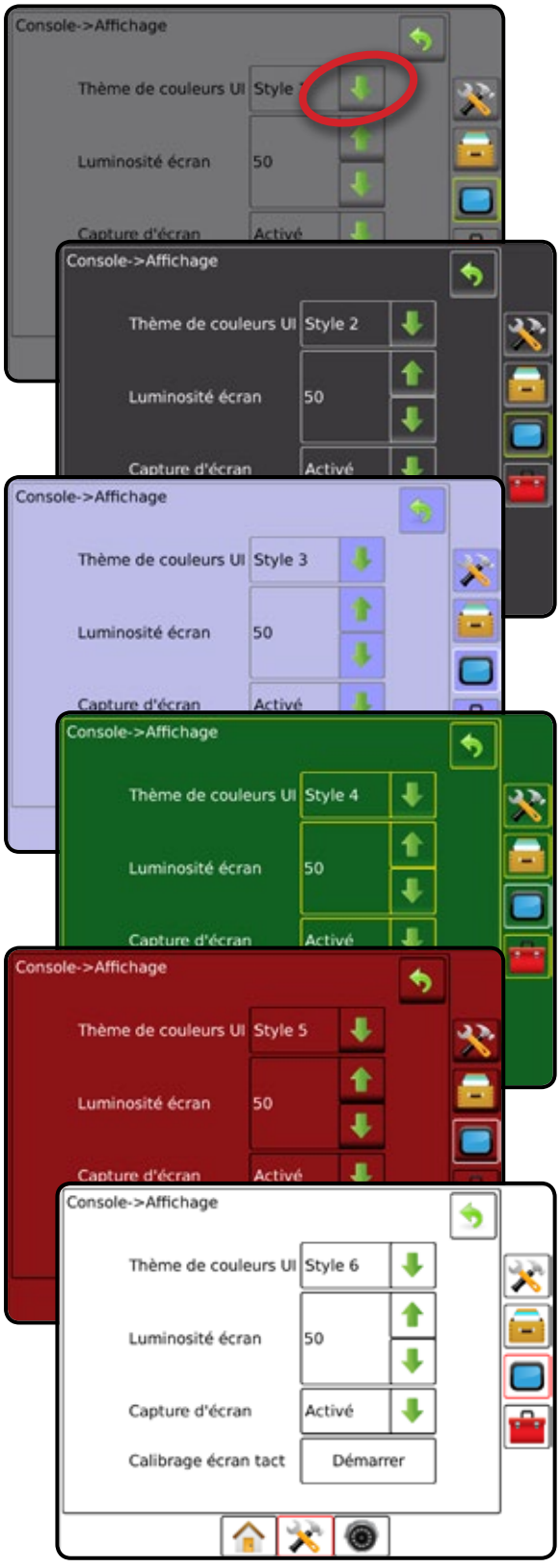
Illustration 2-2: Exemples d'options indisponibles



Couleurs de l'écran de la console

La console est disponible en six jeux de couleurs. À partir de la touche vers le bas de configuration de l'appareil, appuyez sur l'onglet latéral CONSOLE et entrez les options d'**Affichage**. Appuyez sur la flèche DESCENDANTE pour accéder aux options du jeu de couleurs afin de sélectionner le mode couleur.

Illustration 2-3: Jeux de couleurs

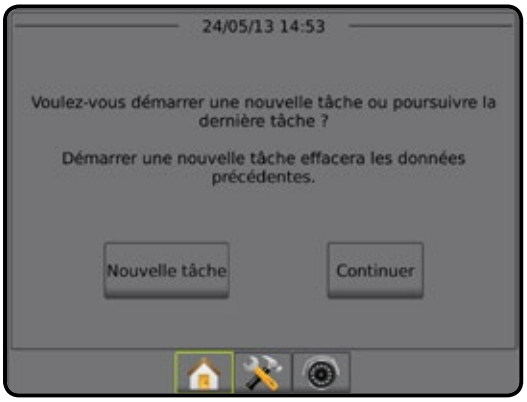


Mode simple et avancé

Pour passer du mode simple au mode avancé, consultez le chapitre de configuration sous Gestion des données - Options.

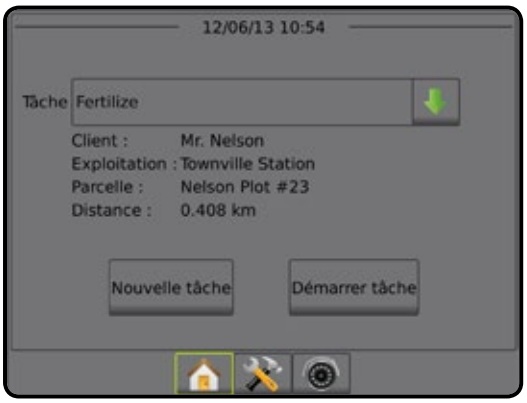
En mode simple, une seule tâche sera disponible à la fois. Seules les zones délimitées et traitées apparaissent sur l'écran d'accueil. Seule la tâche en cours est disponible pour la sauvegarde dans les comptes-rendus. L'utilisation avec Fieldware Link n'est pas disponible.

Illustration 2-4: Écran d'accueil du mode simple



En mode avancé, plus d'une tâche sera disponible à tout moment. Noms de client, d'exploitation et de parcelle ; zones délimitées et traitées ; et distance à partir de la tâche sélectionnée sont affichés sur l'écran d'accueil. Des noms, seulement le nom de la tâche peut être saisi à l'aide de la console. Toutes les tâches sauvegardées peuvent être transformées en fichier PDF, SHP ou KML sous Données -> Compte-rendus. Avec Fieldware Link, un utilisateur peut entrer des données de client, d'exploitation et de parcelle ainsi que des tâches copiées ou modifiées pour utilisation ultérieure des contours et des lignes de guidage. Des informations Client, Exploitation et Parcelle peuvent être entrées en utilisant Fieldware Link.

Illustration 2-5: Écran d'accueil du mode avancé



Avertissements et fenêtres incrustées d'information

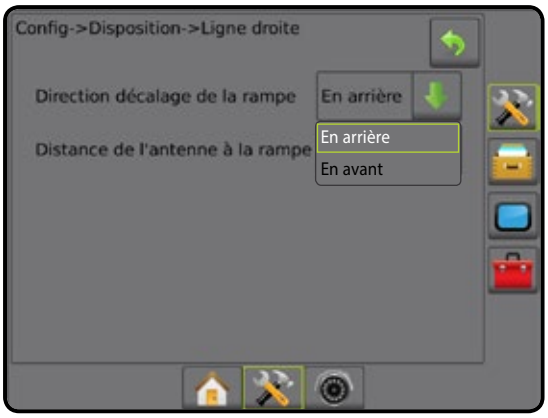
Un avertissement incrusté ou un écran d'information sera affiché pendant environ cinq (5) secondes. Pour enlever l'écran d'information, appuyez n'importe où sur l'écran.

Illustration 2-6: Écrans d'information

Sélections des menus déroulants

Appuyez sur la flèche DESCENDANTE pour accéder aux options. Utilisez les flèches ASCENDANTE/DESCENDANTE ou une barre de défilement si nécessaire pour faire défiler la liste élargie. Sélectionnez l'option appropriée. Pour fermer la liste sans sélectionner une option, tapez n'importe où sur l'écran à l'extérieur du menu déroulant.

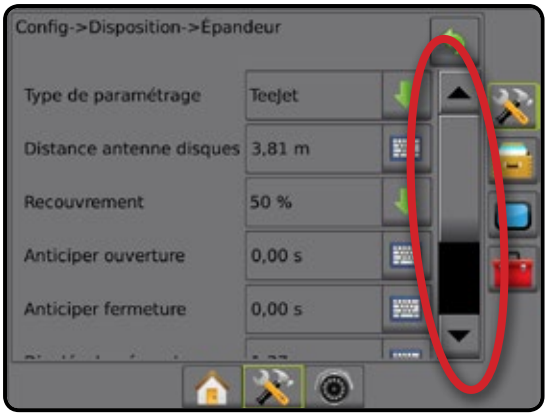
Illustration 2-7: Exemple de menu déroulant



Défilement des écrans

Certains écrans ont plus d'informations ou d'options qui n'apparaissent pas au-delà de l'écran actuel. Utilisez les flèches ASCENDANTE/DESCENDANTE ou barre coulissante pour accéder à des options supplémentaires ou des informations pas actuellement visibles sur l'écran.

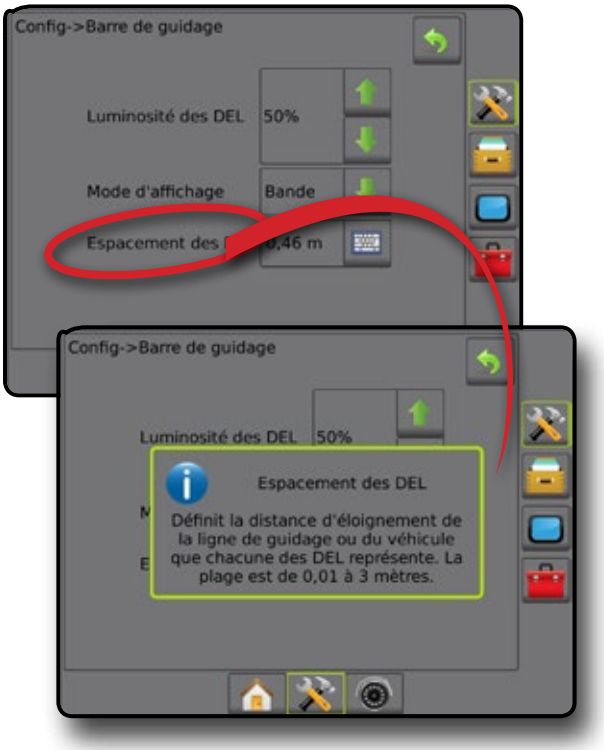
Illustration 2-8: Exemple de défilement d'écran



Informations sur l'option de configuration

Appuyez sur l'icône de l'option ou nom de l'option de n'importe quel objet de menu pour afficher une définition et les valeurs de plage de cet objet. Pour enlever l'écran d'information, appuyez n'importe où sur l'écran.

Illustration 2-9: Exemple de zone de texte d'information

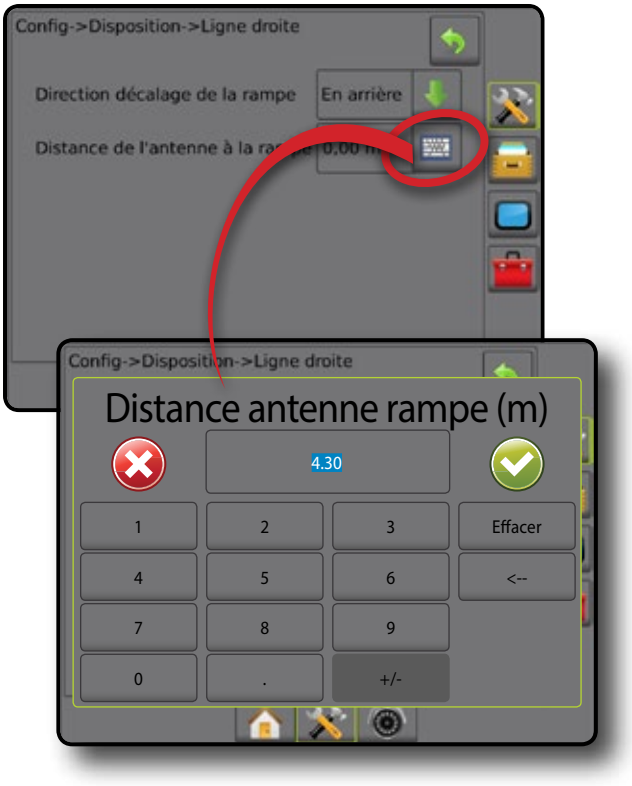


Écran de saisie

Appuyez sur l'icône CLAVIER . Utilisez le pavé numérique pour entrer une valeur.

Appuyez sur l'icône ACCEPTER pour enregistrer les paramètres ou sur ANNULER pour laisser le clavier sans enregistrer.

Illustration 2-10: Exemple de clavier



OPTIONS DU MENU EN MODE CONFIGURATION DES UNITÉS

Configuration (page 12)

Disposition	–		Type de machine	×
			Hauteur de l'antenne GPS	×
			Type de disposition	×
			Disposition symétrique	×
			Distance de décalage de disposition	×
			Direction de décalage de disposition	×
			Nombre de tronçons de disposition	×
			Largeur de guidage	×
			Largeur d'application/travail	×
			Alarme de surface traitée	✓
	–	Mode ligne droite	Direction de décalage de rampe	×
			Distance de l'antenne à la rampe	×
			Recouvrement	✓
			Temporisations de marche/arrêt	✓
	–	Mode épandeur	Type de paramétrage : TeeJet • Distance de l'antenne aux disques • Recouvrement • Temporisations de marche/arrêt • Distance de décalage d'épandeur • Décalages de tronçon • Longueurs tronçons	× × ✓ ✓ × × ×
			Type de paramétrage : Équipementier • Distance de l'antenne aux disques • Distance de marche/arrêt • Décalages de marche/arrêt de tronçons	× × × ×
	–	Mode étagé	Direction du décalage du tronçon 1 De l'antenne au tronçon 1 Recouvrement Temporisations de marche/arrêt Décalages de tronçon	× × ✓ ✓ ×
Autoguidage	–	Activé/désactivé		✓
	–	Paramétrage vannes	Type de vanne Fréquence de la vanne Cycle de travail minimal gauche/droit Cycle de travail maximal	× × × ×
	–	Paramétrage de guidage	Réglage rapide de la direction Réglage précis de la direction Bande morte Anticipation	✓ ✓ ✓ ✓
	–	Essai de vanne		×
	–	Diagnostic vannes		×
	–	Options	Capteur de volant	×
	–	Capteur d'angle de guidage	Activer Calibrage du capteur Calibrage en ligne	× ✓ ✓
Correction de dévers	–	Activé/désactivé Niveau de parcelle		✓ ✓
Barre de guidage	–	Luminosité des LED Mode d'affichage Espacement des LED		✓ ✓ ✓
GPS	–	Type de GPS Port GPS Informations sur l'état du GPS Programmation récepteur PRN		× × ✓ × ×

Configuration (page 12)

Vidéo	–	Caméras		✓
Capteurs	–	Pression :	Capacité de pression maximale Alarme de basse pression Alarme de haute pression	✓ ✓ ✓
Moniteur de taille de gouttelettes	–	Activé/désactivé Sélection de la buse		✓

Gestion des données (page 20)

Données de la tâche	–	Transfert	Exporter Importer Supprimer	× × ×
	–	Gérer	Nouveau Copier Supprimer	× × ×
Comptes-rendus	–	Enregistrer PDF Enregistrer KML Enregistrer SHP Enregistrer tous les types		× × × ×
Options	–	Mode de la tâche		×
Paramétrage machine	–	Transfert	Exporter Importer Supprimer	✓ ✓ ✓
	–	Gérer	Nouveau Copier Supprimer Enregistrer Charger	✓ ✓ ✓ ✓ ×

Paramètres de la console (page 26)

Affichage	–	Jeux de couleurs de l'interface utilisateur Luminosité des LCD Capture d'écran Calibrage d'écran		× ✓ ✓ ✓
Régional	–	Unités Langue Fuseau horaire		✓ ✓ ✓
Volume audio	–	Volume audio		✓
Mode démonstration	–	Démarrer		✓
À propos	–	Informations sur le système QR code : lien direct vers le manuel de l'utilisateur Enregistrer des informations sur le système		✓ ✓ ✓

Outils (page 29)

Extras	–	Calculatrice Convertisseur unités		✓ ✓

✓ Disponible au cours d'une tâche active

× Pas disponible au cours d'une tâche active

CHAPITRE 3 : TÂCHES/ÉCRAN D'ACCUEIL

Après la séquence de démarrage, l'écran d'accueil s'affiche avec l'option de commencer une nouvelle tâche ou de poursuivre une tâche existante.

La console doit être équipée d'un système GPS avant de commencer ou de poursuivre une tâche.

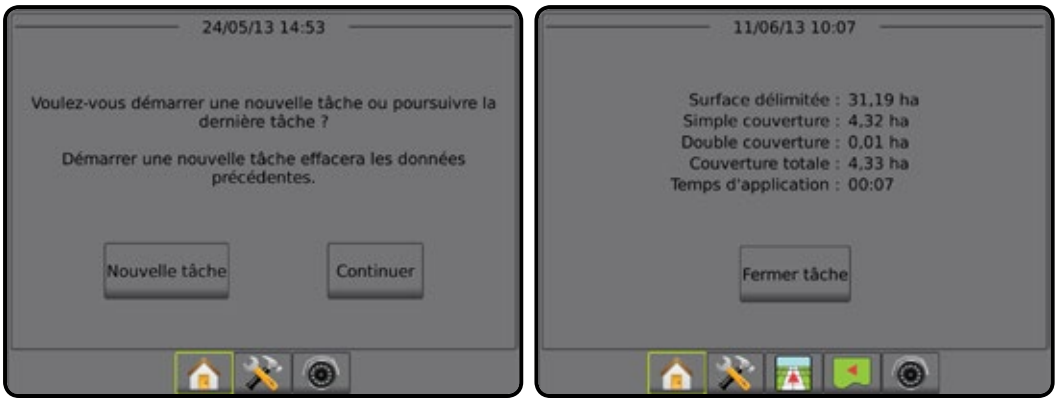
La configuration pour la machine spécifique et ses composants doit être achevée avant de commencer une tâche. Une fois qu'une tâche est active, certaines options de changement ne sont pas disponibles pour être modifiées. Consultez le schéma de la structure du menu en mode paramétrage des unités dans le chapitre introductif pour plus de détails.

Pour passer du mode simple au mode avancé, consultez le chapitre de configuration sous Gestion des données –> Options.

Mode simple

En mode simple, une seule tâche sera disponible à la fois. Seuls les zones délimitées, les zones traitées et le temps d'application apparaissent sur l'écran d'accueil. Seule la tâche en cours est disponible pour la sauvegarde dans les comptes-rendus. L'utilisation avec Fieldware Link n'est pas disponible.

Illustration 3-1: Écran d'accueil du mode simple



Mode avancé

En mode avancé, plus d'une tâche sera disponible à tout moment. Noms de client, d'exploitation et de parcelle ; zones délimitées et traitées ; temps d'application ; et distance à partir de la tâche sélectionnée sont affichés sur l'écran d'accueil. Des noms, seulement le nom de la tâche peut être saisi à l'aide de la console. Toutes les tâches sauvegardées peuvent être transformées en fichier PDF, SHP ou KML sous Données -> Compte-rendus. Avec Fieldware Link, un utilisateur peut entrer des données de client, d'exploitation et de parcelle ainsi que des tâches copiées ou modifiées pour utilisation ultérieure des contours et des lignes de guidage. Des informations Client, Exploitation et Parcelle peuvent être entrées en utilisant Fieldware Link.

Illustration 3-2: Écran d'accueil du mode avancé

MODE SIMPLE

Après la séquence de démarrage, l'écran d'accueil s'affiche avec l'option de commencer une nouvelle tâche ou de poursuivre une tâche existante.

La console doit être équipée d'un système GPS avant de commencer ou de poursuivre une tâche.

Nouvelle tâche

Démarrerr une nouvelle tâche effacera les données précédentes.

Pour démarrer une nouvelle tâche :

1. Sur l'écran d'accueil, appuyez sur **Nouvelle tâche**.

La console va basculer sur Vue véhicule.

Continuer tâche

Le bouton Continuer n'est pas disponible lorsque la tâche en cours se trouve à plus de deux (2) zones UTM.

Pour continuer une tâche existante :

1. Sur l'écran d'accueil, appuyez sur **Continuer**.

La console va basculer sur Vue véhicule et va commencer à fournir des informations de navigation.

Fermer tâche

Pour fermer une tâche :

1. Sur l'écran d'accueil, appuyez sur **Fermer tâche**.

Pour créer un compte-rendu lors de la fermeture d'une tâche :

1. Introduisez une clé USB dans le port USB de la console.
2. Sur l'écran d'accueil, appuyez sur **Fermer tâche**.
3. Sélectionnez :
   - ▶ Oui :pour créer un compte-rendu sur la dernière tâche.
   - ▶ Non : pour revenir à l'écran Accueil sans enregistrer.

MODE AVANCÉ

Après la séquence de démarrage, l'écran d'accueil s'affiche avec l'option de commencer une nouvelle tâche ou de poursuivre une tâche existante.

La console doit être équipée d'un système GPS avant de commencer ou de poursuivre une tâche.

Nouvelle tâche

Démarrerr une nouvelle tâche effacera les données précédentes.

Pour démarrer une nouvelle tâche :

1. Sur l'écran d'accueil, appuyez sur **Nouvelle tâche**.
2. Appuyez sur :
   - ▶ Oui : pour générer automatiquement un nom
   - ▶ Non : pour entrer un nom en utilisant le clavier tactile de l'écran.

Informations Client, Exploitation et Parcelle sont entrées en utilisant Fieldware Link.

La console va basculer sur Vue véhicule.

Démarrer tâche

Le Matrix Pro est programmé avec un outil de recherche de parcelle pour aider les utilisateurs à trouver la tâche la plus proche de l'emplacement du véhicule. Avec le GPS acquis, la liste de sélection de tâche va se mettre à jour toutes les dix secondes. Pendant cette mise à jour, la liste des tâches est triée par distance et les deux tâches les plus proches s'affichent en haut de la liste. Les tâches restantes sont répertoriées sous celles-ci.

Le bouton Démarrer tâche n'est pas disponible et la distance affiche « hors de portée » lorsque la tâche en cours se trouve à plus de deux (2) zones UTM. La distance affiche « Aucune donnée » quand la tâche en cours n'a aucune information enregistrée.

Pour continuer une tâche existante :

1. Sur l'écran d'accueil, appuyez sur la flèche DESCENDANTE pour accéder à la liste des tâches sauvegardées dans la console.
2. Sélectionnez le nom de la tâche à commencer ou à continuer.
3. Appuyez sur **Démarrer tâche**.

La console va basculer sur Vue véhicule et va commencer à fournir des informations de navigation.

Fermer tâche

Pour fermer une tâche :

1. Sur l'écran d'accueil, appuyez sur **Fermer tâche**.

Pour créer un compte-rendu lors de la fermeture d'une tâche :

1. Introduisez une clé USB dans le port USB de la console.
2. Sur l'écran d'accueil, appuyez sur **Fermer tâche**.
3. Sélectionnez :
   - ▶ Oui : pour créer un compte-rendu sur la dernière tâche.
   - ▶ Non : pour revenir à l'écran Accueil sans enregistrer.

CHAPITRE 4 : AFFICHAGE VIDÉO EN MODE PLEIN ÉCRAN

L'affichage vidéo en mode plein écran RealView permet l'affichage de l'entrée vidéo en direct. Aperçu des entrées vidéo et paramétrage caméra sans GPS disponible. Les options de guidage RealView ne sont pas disponibles sur cet écran.

Si un module de sélection vidéo (VSM) est installé sur le système, deux (2) options de vidéo sont disponibles :

- ▶ Une seule image caméra : une (1) de jusqu'à huit (8) entrées de caméra peut être sélectionnée pour changer la vue de l'entrée vidéo.
- ▶ Image caméra partagée : une (1) des deux (2) jeux de quatre (4) entrées de caméra (A/B/C/D ou E/F/G/H) peut être sélectionnée pour partager l'écran en quatre alimentations vidéo séparées.

Également disponible :

- ▶ Capture d'image caméra RealView : enregistre une image fixe de la vue actuelle sur l'écran dans une clé USB

1. Appuyez sur l'onglet du bas AFFICHAGE VIDÉO EN MODE PLEIN ÉCRAN DE LA CAMÉRA REALVIEW .

Illustration 4-1: RealView Aperçu vidéo caméra plein écran

CHAPITRE 5 - CONFIGURATION DU SYSTÈME

La configuration du système permet de configurer la console, la machine et ses dispositions. Quatre onglets latéraux pour accéder aux options Configuration de la machine/disposition, Gestion de données, Paramétrage de la console et Outils.

APERÇU

Quatre onglets latéraux pour accéder aux options de configuration pour :

Configuration de la machine/disposition

- Disposition (ligne droite, épandeur, étagé)
- Barre de guidage
- Autoguidage (configuration des vannes, paramètres de guidage, essai de vanne, diagnostic de vanne, capteur de volant, capteur d'angle de guidage)
- Correction de dévers
- GPS
- Configuration de la vidéo
- Capteurs (moniteur de pression)
- Moniteur de taille de gouttelettes

Gestion de données

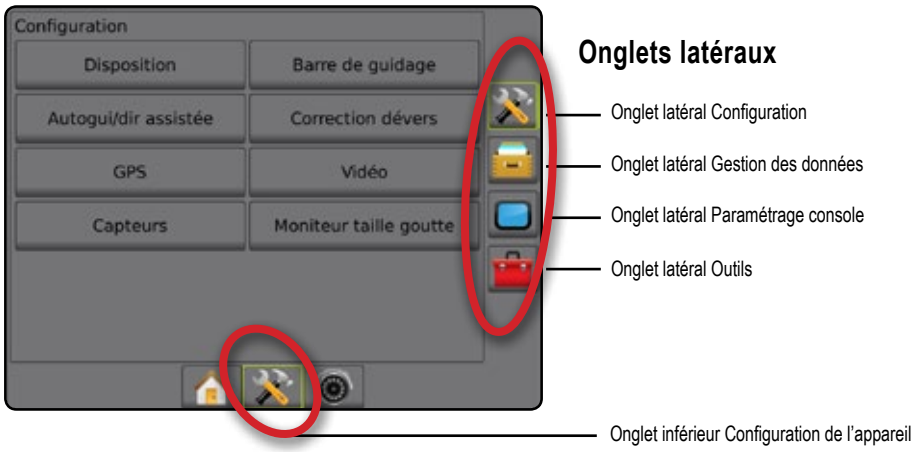
- Données de la tâche (transfert, gestion)
- Comptes-rendus
- Options : Mode de la tâche
- Paramétrage machine (transfert, gestion)

Paramétrage de la console

- Affichage
- Régional
- Volume audio
- Mode démonstration
- À propos des informations sur le système

Outils (calculatrice, convertisseur d'unités)

Illustration 5-1: Options de configuration



Options indisponibles lorsque la tâche est active

Lorsqu'une tâche est active, certaines options de configuration ne sont pas disponibles. Reportez-vous au tableau de la structure du menu en mode d'installation de l'appareil pour obtenir des indications relatives aux options qui ne sont pas accessibles.

Illustration 5-2: Exemples d'options indisponibles

CONFIGURATION

Configuration permet de configurer la disposition, la barre de guidage, l'autoguidage, la correction de dévers, le GPS, la vidéo, les capteurs et le moniteur de taille de gouttelettes.

NOTE : la disponibilité des fonctionnalités peut varier selon les dispositifs disponibles sur le système Matrix Pro GS.

1. Appuyez sur l'onglet inférieur CONFIGURATION DE L'APPAREIL .
2. Appuyez sur l'onglet CONFIGURATION .
3. Sélectionnez :

▶ Disposition : permet d'établir le type de machine, la hauteur de l'antenne du GPS, le type de disposition, la disposition symétrique, la distance/direction du décalage de disposition, le nombre de tronçons de la disposition, la largeur du guidage, la largeur d'application/travail et les heures de l'alarme de zone appliquée.

- En mode ligne droite : direction de décalage de rampe, distance de l'antenne à la rampe, pourcentage de recouvrement, la temporisation de marche de la disposition et la temporisation d'arrêt de la disposition
- En mode épandeur : TeeJet : distance entre l'antenne et les disques, pourcentage de recouvrement, temporisation de marche de la disposition, temporisation d'arrêt de la disposition, distance de décalage de l'épandage, distances de décalage des tronçons et les longueurs des tronçons.
- En mode épandeur : OEM : distance de l'antenne aux disques, distance de démarrage, distance d'arrêt, décalages de démarrage des tronçons et décalages d'arrêt des tronçons
- En mode étagé : direction du décalage du tronçon 1, distance de l'antenne au tronçon 1, pourcentage de recouvrement, temporisation de marche de la disposition, temporisation d'arrêt de la disposition et les décalages des tronçons

▶ Barre de guidage : permet de définir la luminosité des LED, le mode affichage et l'espacement des LED

▶ Autoguidage/direction assistée : permet d'activer/désactiver le guidage automatique ou assisté, et définir les paramètres de configuration des vannes, les paramètres de guidage et les paramètres du capteur d'angle de guidage ; et effectuer des essais de vanne ou des diagnostics de vanne.

▶ Correction de dévers : permet d'activer/désactiver et calibrer le module de gyro-dévers, permettant ainsi la correction de dévers de l'application sur un terrain vallonné ou en pente.

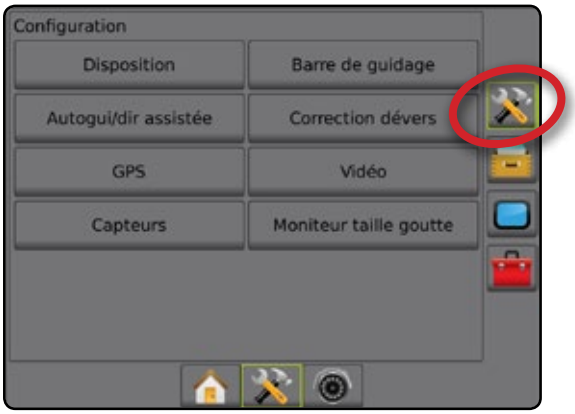
▶ GPS : permet de configurer le type de GPS, le port du GPS, le PRN et de voir les informations sur l'état du GPS.

▶ Vidéo : permet de configurer des caméras séparées

▶ Capteur : permet d'établir les paramètres du capteur de pression

▶ Moniteur de taille de gouttelettes : permet d'activer/désactiver et mettre en place les buses préréglées et actuelles

Illustration 5-3: Options de configuration



Disposition

Le paramétrage de la disposition est utilisé pour définir les différents paramètres liés à chaque mode ligne droite ou mode étagé. Pour obtenir des instructions d'installation détaillées, reportez-vous au chapitre Disposition dans ce manuel.

Les paramètres varient en fonction de si un SmartCable ou module de commande de tronçon (SDM) est en place.

Type de disposition

Type de disposition sélectionne le type de modèle d'application qui se rapproche le plus de votre système.

- En mode Ligne droite : les tronçons de rampe n'ont pas de longueur et sont sur une ligne à une distance fixe de l'antenne
- En mode épandeur : une ligne virtuelle est alignée aux disques de livraison ; la longueur du tronçon ou des tronçons de l'application peut varier et celles-ci peuvent se trouver à des distances différentes par rapport à la ligne
- En mode étagé : une ligne virtuelle est alignée au tronçon 1 ; le tronçon ou les tronçons de l'application n'ont pas de longueur et peuvent se trouver à des distances différentes par rapport à l'antenne

Illustration 5-4: Type de disposition - Ligne droite

Illustration 5-5: Type de disposition - Épandeur

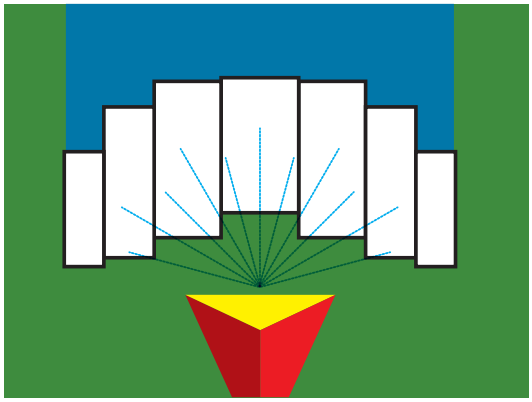


Illustration 5-6: Type de disposition - Étagé

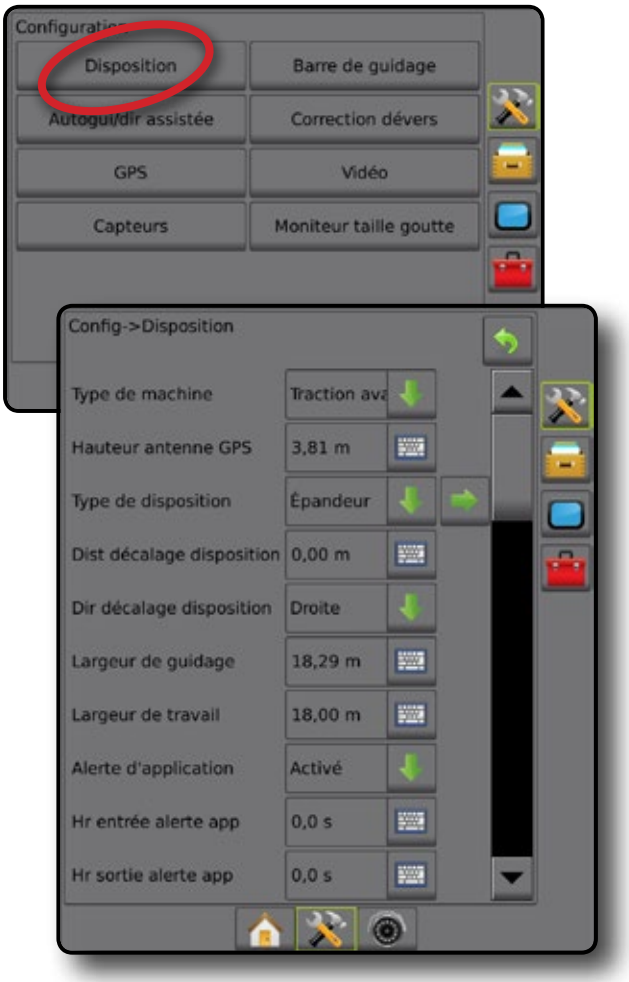
Configuration d'un seul tronçon

Configuration d'un seul tronçon est utilisée quand un SmartCable ou un module de commande de tronçon (SDM) n'est pas sur le système. Toute la zone de la rampe ou de livraison est considérée comme un tronçon.

NOTE : si un SmartCable ou module de commande de tronçon (SDM) est en place, reportez-vous à « Configuration de SmartCable ou module de commande de tronçon » pour consulter les étapes de configuration.

1. Appuyez sur l'onglet CONFIGURATION .
2. Appuyez sur **Disposition**.
3. Sélectionnez :
   - ▶ Type de machine : permet de sélectionner le type de machine qui représente plus fidèlement votre machine.
   - ▶ Hauteur de l'antenne du GPS : permet de mesurer la hauteur de l'antenne à partir du sol.
   - ▶ Type de disposition : permet de sélectionner la disposition des tronçons pour l'emplacement du produit appliqué.
   - ▶ Distance de décalage de disposition : permet de saisir la distance entre l'axe médian de la machine et le centre de la disposition
   - ▶ Direction de décalage de disposition : direction entre l'axe médian de la machine et le centre de la disposition lorsqu'on fait face à la direction marche avant de la machine
   - ▶ Largeur de guidance : permet de saisir la distance entre les lignes de guidage
   - ▶ Largeur d'application [type de disposition ligne droite] : permet de saisir la largeur totale de la disposition
   - ▶ Largeur de travail [type de disposition épandeur] : permet de saisir la largeur totale de la disposition
   - ▶ Alarme de surface traitée : permet d'établir une alerte signalant la sortie ou l'entrée dans une surface traitée
4. Appuyez sur la flèche PAGE SUIVANTE pour mettre en place les options du type de disposition spécifique sélectionné.

Illustration 5-7: Disposition



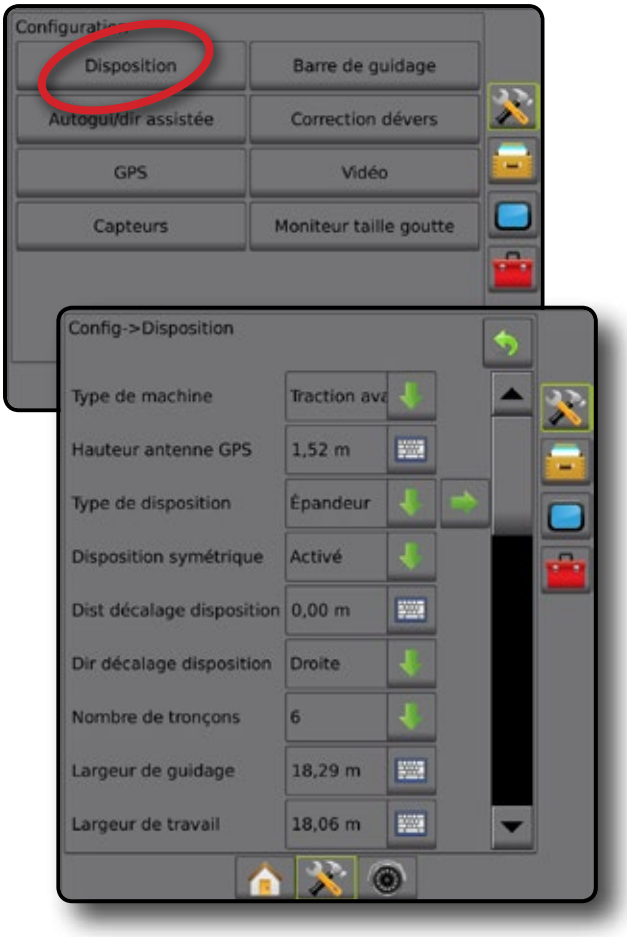
Configuration de SmartCable ou module de commande de tronçon

Configuration de SmartCable ou module de commande de tronçon est utilisé quand un SmartCable ou un module de commande de tronçon (SDM) est sur le système. La zone de la rampe ou de livraison peut être saisie jusqu'à 15 tronçons. Chaque tronçon peut varier en largeur et en mode épandeur, peut varier en longueur. Parmi les options supplémentaires disponibles avec un SDM : chevauchement d'application, délai d'application et mode étagé.

NOTE : si un SmartCable ou module de commande de tronçon (SDM) n'est pas en place, veillez consulter « Configuration d'un seul tronçon » pour voir les étapes de configuration.

1. Appuyez sur l'onglet CONFIGURATION.
2. Appuyez sur **Disposition**.
3. Sélectionnez :
   - ▶ Type de machine : permet de sélectionner le type de machine qui représente plus fidèlement votre machine.
   - ▶ Hauteur de l'antenne du GPS : permet de mesurer la hauteur de l'antenne à partir du sol.
   - ▶ Type de disposition : permet de sélectionner la disposition des tronçons pour l'emplacement du produit appliqué.
   - ▶ Agencement de la disposition symétrique : permet d'établir si les tronçons sont jumelés et partagent ainsi les mêmes valeurs de largeur, de décalage et de longueur.
   - ▶ Distance de décalage de disposition : permet de saisir la distance entre l'axe médian de la machine et le centre de la disposition
   - ▶ Direction de décalage de disposition : direction entre l'axe médian de la machine et le centre de la disposition lorsqu'on fait face à la direction marche avant de la machine
   - ▶ Nombre de tronçons de la disposition : permet de sélectionner le nombre de tronçons de la disposition
   - ▶ Largeur de guidance : permet de saisir la distance entre les lignes de guidage
   - ▶ Largeur d'application [type de disposition ligne droite ou type de disposition étagé] : permet de saisir la largeur totale de tous les tronçons de la disposition
   - ▶ Largeur de travail [type de disposition épandeur] : permet de saisir la largeur totale de tous les tronçons de la disposition
4. Appuyez sur la flèche PAGE SUIVANTE pour mettre en place les options du type de disposition spécifique sélectionné.

Illustration 5-8: Disposition



Barre de guidage

La configuration de la barre de guidage est utilisée pour configurer la luminosité des LED, le mode affichage et l'espacement des LED.

1. Appuyez sur l'onglet CONFIGURATION .
2. Appuyez sur la **barre de guidage**.
3. Sélectionnez :
   - ▶ Luminosité de la LED : permet de régler la luminosité des LED
   - ▶ Mode affichage : permet de définir si la barre de guidage représente la bande ou le véhicule. Lorsqu'il est défini sur « Bande », les LED représentent l'emplacement de la ligne de guidage et la LED qui se déplace le véhicule. Lorsqu'il est défini sur « Véhicule », la LED centrale représente l'emplacement du véhicule et la LED qui se déplace représente la ligne de guidage.
   - ▶ Espacement des LED : permet de définir la distance à partir de la ligne de guidage ou du véhicule que chaque LED allumée représente
4. Appuyez sur la flèche RETOUR ou sur l'onglet CONFIGURATION pour revenir à l'écran principal de configuration.

Illustration 5-9: Barre de guidage

Autoguidage

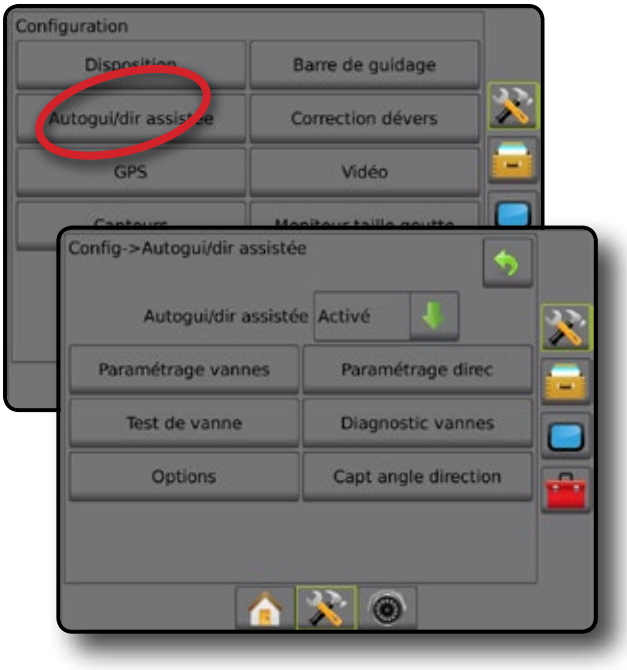
Quand un module de commande de guidage (SMC) est installé, les options de guidage assisté/automatique sont disponibles. Pour obtenir des instructions d'installation détaillées, reportez-vous au manuel d'installation spécifique du guidage assisté/automatique.

NOTE : une mise à jour de votre logiciel SCM peut être nécessaire lors de la mise à niveau à une Matrix Pro GS à partir de systèmes Matrix Pro GSprécédents. Pour afficher des informations sur la version du logiciel, reportez-vous à l'écran Console -> À propos

La configuration de l'autoguidage est utilisée pour activer/désactiver le guidage assisté/automatique et pour configurer les paramètres de la vanne, les paramètres de guidage, l'essai de vanne, les diagnostics de vanne et le capteur d'angle de guidage.

1. Appuyez sur l'onglet CONFIGURATION .
2. Appuyez sur **Autoguidage**.
3. Sélectionnez si le guidage assisté/automatique est activé ou désactivé.
4. Lorsqu'il est activé, sélectionnez :
   - ▶ Configuration des vannes : permet de configurer le type de vanne, la fréquence de la vanne, le cycle de travail minimal gauche, le cycle de travail minimal droit et le cycle de travail maximal.
   - ▶ Paramètres de guidage : permet de définir le réglage de guidage rapide, le réglage de guidage fin, la bande morte et l'anticipation
   - ▶ Essai de vanne : permet de vérifier si le guidage est bien orienté
   - ▶ Diagnostic des vannes : permet de tester les vannes afin de s'assurer qu'elles sont bien connectées
   - ▶ Options : Capteur de volant : permet de sélectionner si le capteur d'arrêt du guidage est magnétique ou à pression
   - ▶ Capteur d'angle de guidage : permet d'établir et calibrer le capteur d'angle de guidage (SAS) comme le capteur primaire de rétroaction pour le guidage automatique.
5. Appuyez sur la flèche RETOUR ou sur l'onglet CONFIGURATION pour revenir à l'écran principal de configuration.

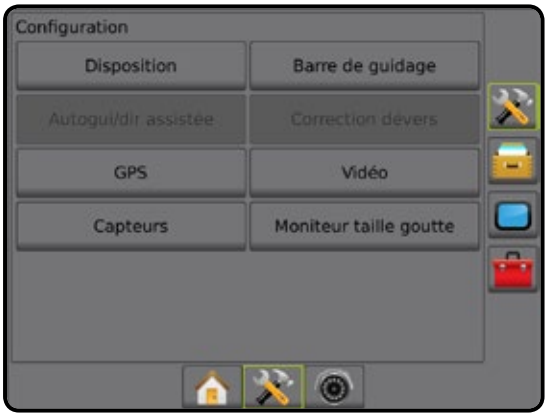
Illustration 5-10: Autoguidage



Guidage assisté/automatique indisponible

Si un système de guidage automatique n'est pas installé, les options de configuration ne seront pas disponibles.

Illustration 5-11: Guidage assisté/automatique non détecté



Correction de dévers

Lorsqu'un module de commande de guidage (SCM) ou module de gyro-dévers (TGM) est installé, les options de correction de dévers sont disponibles. Pour obtenir des instructions d'installation détaillées, reportez-vous au manuel d'installation spécifique du guidage assisté/automatique ou au bulletin de configuration du dévers.

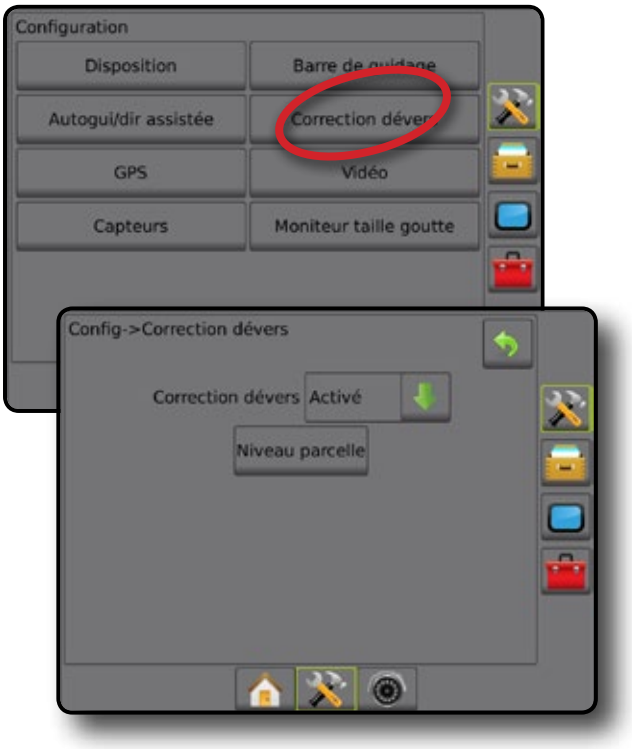
La fonction de correction de dévers corrige le signal GPS pour compenser les erreurs dans la position GPS en cas d'utilisation sur un terrain en pente.

1. Appuyez sur l'onglet CONFIGURATION .
2. Appuyez sur **Correction de dévers**.
3. Sélectionnez si la correction de dévers est activée ou désactivée.
4. Lorsqu'elle est activée, sélectionnez le **niveau de champ** pour calibrer la correction de dévers
5. Appuyez sur la flèche RETOUR ou sur l'onglet CONFIGURATION pour revenir à l'écran principal de configuration.

NOTE : si FieldPilot ou UniPilot est utilisé, un module de gyro-dévers est intégré dans le système.

NOTE : vous devez entrer la hauteur de l'antenne avant le calibrage du dévers.

Illustration 5-12: Correction de dévers



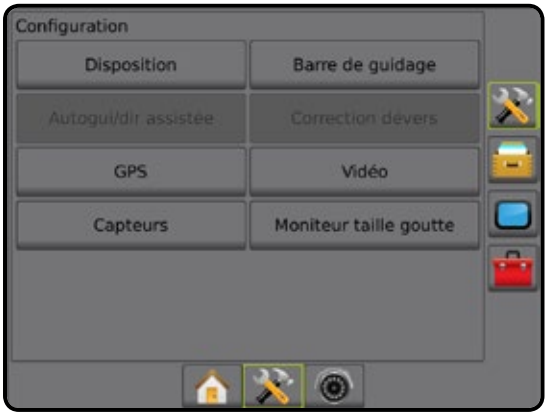
Niveau de parcelle indisponible

Si le véhicule est en mouvement, l'option Niveau de parcelle ne sera pas disponible. Le véhicule doit être immobilisé pendant au moins 10 secondes pour commencer à calibrer la correction de dévers.

Correction de dévers indisponible

Si un TGM ou SCM n'est pas connecté, les options de configuration ne sont pas disponibles.

Illustration 5-13: Correction de dévers non détectée



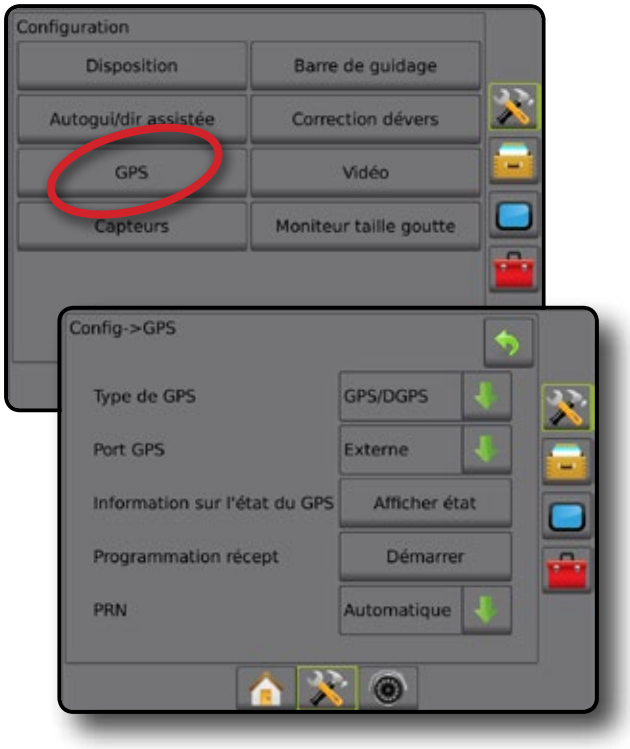
GPS

GPS permet de configurer le type de GPS, le port du GPS et le PRN, ainsi que pour voir les informations sur l'état du GPS. Pour obtenir des instructions d'installation détaillées, reportez-vous au chapitre GPS dans ce manuel.

NOTE : ces paramètres sont nécessaires pour le guidage assisté/ automatique et le fonctionnement du capteur de dévers, ainsi que pour le bon fonctionnement des dispositions.

1. Appuyez sur l'onglet CONFIGURATION .
2. Appuyez sur **GPS**.
3. Sélectionnez :
   - ▶ Type de GPS : sélectionnez les transmissions des sources GPS
   - ▶ Port GPS : définit le port de communication du (D)GPS
   - ▶ Informations sur l'état du GPS : affiche des informations au sujet de GGA/VTG (débits de données), du nombre de satellites, HDOP, PRN, de la qualité du GGA, du récepteur GPS, de la version du récepteur et de la zone UTM
   - ▶ Programme : permet une programmation directe du récepteur GPS grâce à une interface de ligne de commande
   - ▶ PRN : sélectionne le PRN SBAS qui fournira les données de la correction de l'écart de GNSS. À définir sur **Automatique** pour la sélection automatique du PRN.
   - ▶ Autre PRN : lorsque le PRN n'est pas automatique, un deuxième PRN SBAS remplaçant fournira un deuxième ensemble de données de la correction de l'écart du GNSS.
4. Appuyez sur la flèche RETOUR ou sur l'onglet CONFIGURATION pour revenir à l'écran principal de configuration.

Illustration 5-14: GPS



PRN non affiché

Lorsque le type de GPS est défini sur « GPS + GLONASS », les options du PRN ne sont pas disponibles, ni affichées sur l'écran.

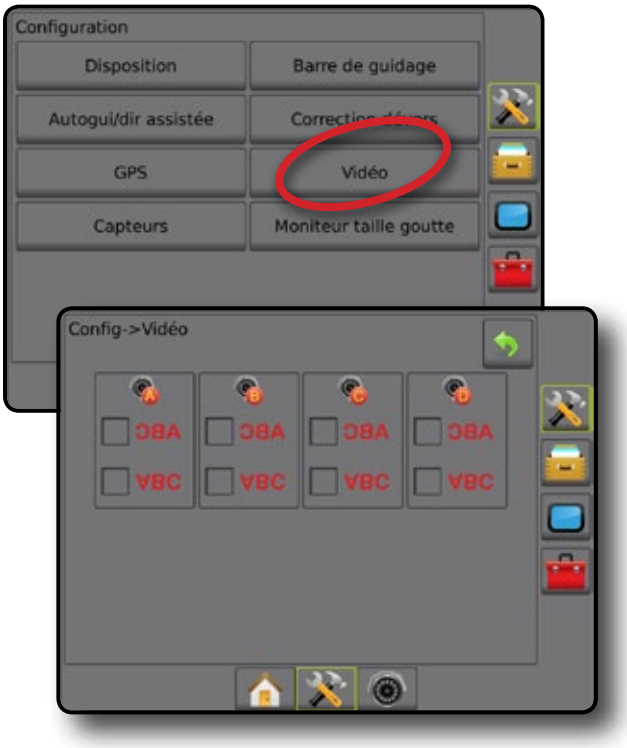
Vidéo

La configuration de la vidéo est utilisée pour configurer des caméras séparées en se servant d'un module de sélection de vidéo [VSM] de huit (8) ou quatre (4) canaux. Jusqu'à 8 caméras peuvent être configurées si un module de sélection de vidéo est installé.

1. Appuyez sur l'onglet CONFIGURATION .
2. Appuyez sur **Vidéo**.
3. Choisissez la/les case(s) à cocher appropriée(s) :
   - ▶ Inverse : ƆBA
   - ▶ À l'envers : ∀BC

   Pour un affichage vidéo normale ABC désactivez toutes les cases à cocher.
4. Appuyez sur la flèche RETOUR ou sur l'onglet CONFIGURATION pour revenir à l'écran principal de configuration.

Illustration 5-15: Vidéo avec 4 canaux VSM



Installation vidéo indisponible

Si un appareil photo ou VSM n'est pas connecté, les options de configuration ne sont pas disponibles.

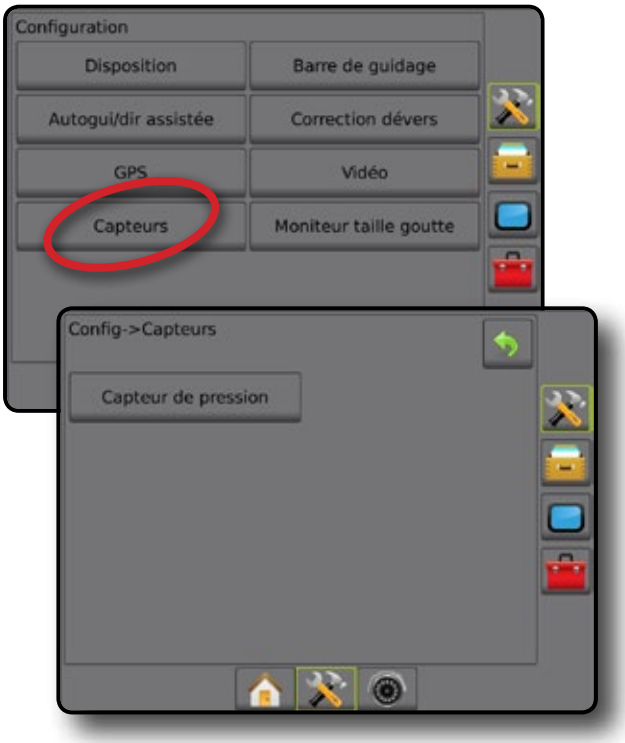
Illustration 5-16: Vidéo indisponible

Capteurs

Lorsqu'un capteur est installé sur le système, les options pour installer et configurer le capteur sont disponibles.

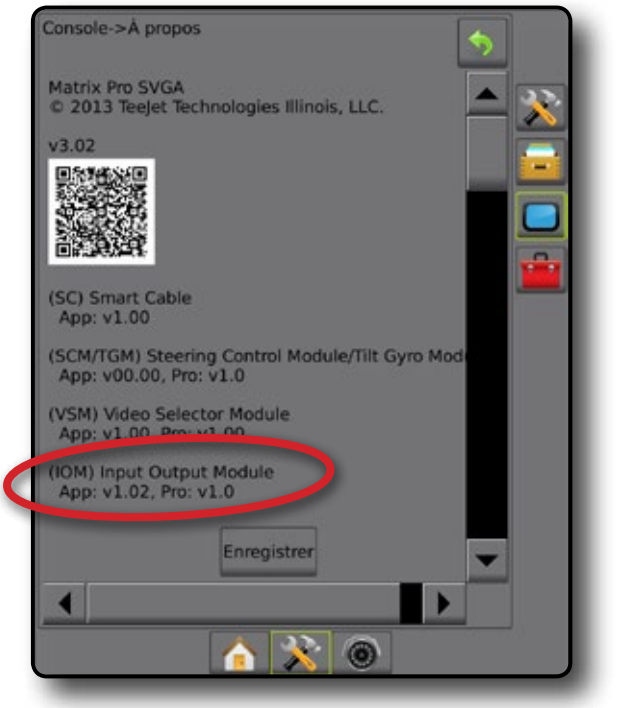
1. Appuyez sur l'onglet CONFIGURATION.
2. Appuyez sur **Capteurs**.

Illustration 5-17: Capteurs



Le kit d'interface de capteur de pression est reconnu sur le CAN bus comme un module d'entrée/sortie (IOM).

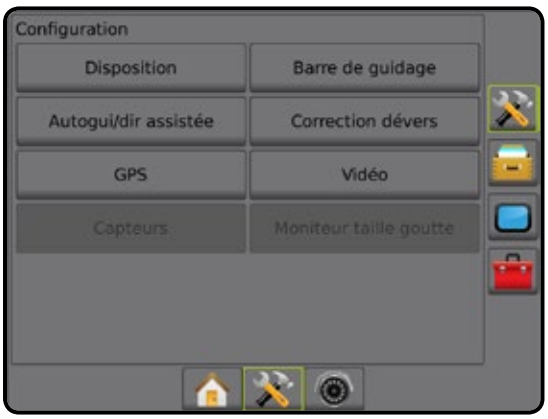
Illustration 5-18: Module d'entrée/sortie



Capteurs indisponibles

Si un kit d'interface de capteur de pression n'est pas installé, les options de configuration ne seront pas disponibles.

Illustration 5-19: Kit d'interface de capteur de pression non détecté



Capteur de pression

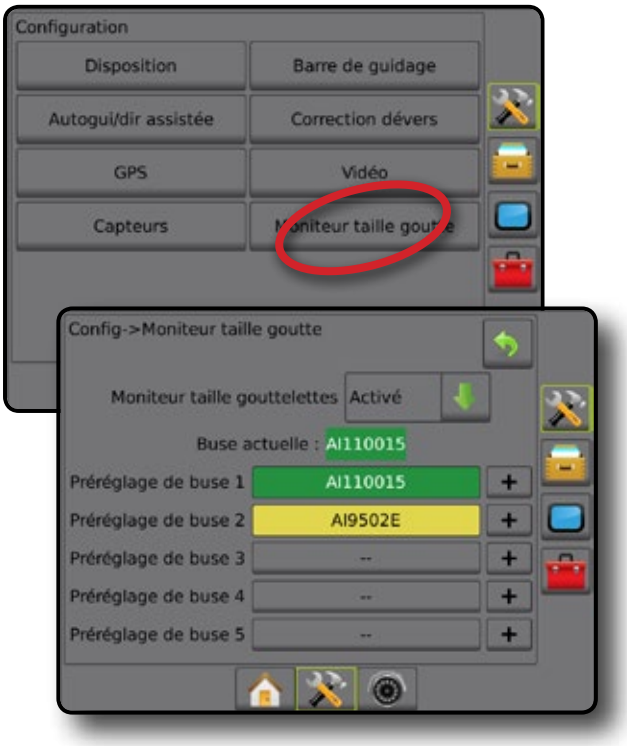
Lorsqu'un kit d'interface de capteur de pression est installé, les options du capteur de pression sont utilisées pour saisir les capacités de pression maximales spécifiées par le fabricant du capteur et définir les alarmes de haute et basse pression déterminées par l'utilisateur.

NOTE : si un kit d'interface de capteur de pression est utilisé, le moniteur de taille de gouttelettes sera disponible.

1. Appuyez sur l'onglet CONFIGURATION.
2. Appuyez sur **Capteurs**.
3. Appuyez sur **Capteur de pression**.
4. Sélectionnez :
   - ▶ Capacité de pression maximale : permet d'établir la capacité de pression maximale du capteur de pression telle que recommandée par le fabricant
   - ▶ Alarme de basse pression : permet de saisir le point de basse pression défini par l'utilisateur auquel l'alarme retentira.
   - ▶ Alarme de haute pression : permet de saisir le point de haute pression défini par l'utilisateur auquel l'alarme retentira.
5. Appuyez sur la flèche RETOUR ou sur l'onglet CONFIGURATION pour revenir à l'écran principal de configuration.

Illustration 5-20: Capteur de pression

Illustration 5-21: Moniteur de taille de gouttelettes



Moniteur de taille de gouttelettes

Lorsqu'un kit d'interface de capteur de pression est installé, le moniteur de taille de gouttelettes sert à activer/désactiver le moniteur de taille de gouttelettes (DSM), à prérégler jusqu'à cinq (5) buses et à sélectionner la buse actuelle.

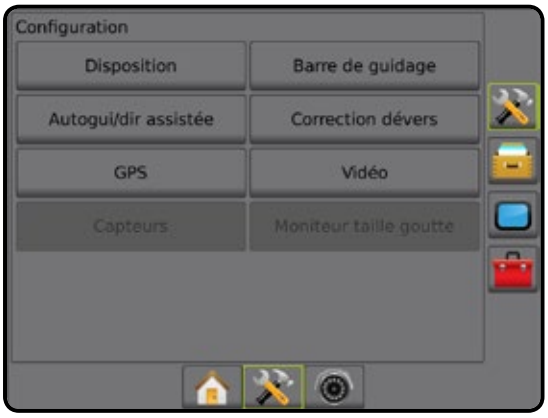
Pour obtenir des instructions d'installation détaillées, reportez-vous au chapitre Moniteur de taille de gouttelettes dans ce manuel.

1. Appuyez sur l'onglet CONFIGURATION.
2. Appuyez sur **Moniteur de taille de gouttelettes**.
3. Sélectionnez si le moniteur taille de gouttelette est activé ou désactivé.
4. Lorsqu'il est activé, sélectionnez :
   - ▶ Préréglages de buses : sélectionne jusqu'à cinq (5) buses pour un rappel rapide
   - ▶ Buse actuelle : sélectionne la buse actuelle pour déterminer les informations sur la taille des gouttelettes
5. Appuyez sur la flèche RETOUR ou sur l'onglet CONFIGURATION pour revenir à l'écran principal de configuration.

Moniteur de taille de gouttelettes indisponible

Si un kit d'interface de capteur de pression n'est pas installé, les options de configuration ne seront pas disponibles.

Illustration 5-22: Kit d'interface de capteur de pression non détecté

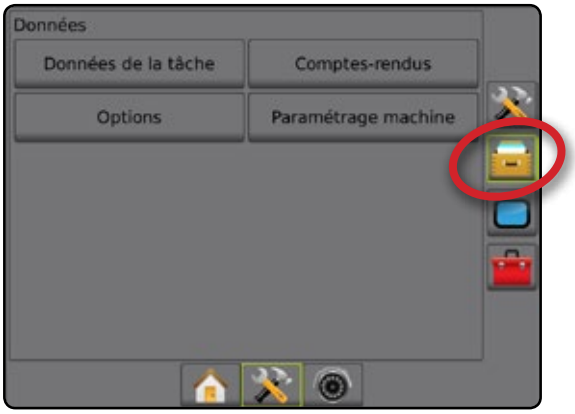


GESTION DE DONNÉES

Gestion des données permet de transférer et de gérer des données de la tâche ; de rapporter des données de la tâche ; de modifier le mode de tâche ; et de transférer et gérer les paramétrages machine.

1. Appuyez sur l'onglet inférieur CONFIGURATION DE L'APPAREIL.
2. Appuyez sur l'onglet latéral GESTION DES DONNÉES.
3. Sélectionnez :
   - ▶ Données de la tâche : en mode de tâche avancé, permet de transférer des informations sur la tâche (suppression, importation, exportation) et gérer les informations sur la tâche (créer une nouvelle tâche, supprimer une tâche ou copier les données de la ligne de guidage relative à une tâche, les données des contours et/ou données appliquées dans une nouvelle tâche)
   - ▶ Comptes-rendus : utilisés pour créer des historiques de travaux et les sauvegarder dans une clé USB.
   - ▶ Options : utilisées pour sélectionner un mode de tâche simple ou avancé
   - ▶ Paramétrage machine : permet de transférer les paramétrages machine (suppression, importation, exportation) et les gérer (créer un paramètre de nouvelle machine, le copier ou le supprimer, enregistrer les paramètres actuels dans le fichier sélectionné ou charger les paramètres figurant dans le fichier sélectionné)

Illustration 5-23: Options de gestion des données



Données de la tâche

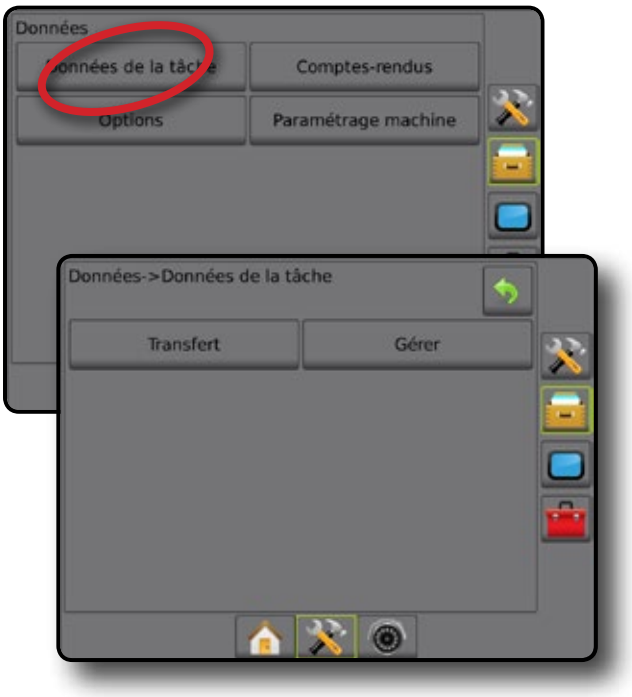
En mode de tâche avancé, permet de transférer des informations sur la tâche (suppression, importation, exportation) et gérer les informations sur la tâche (créer une nouvelle tâche, supprimer une tâche ou copier les données de la ligne de guidage relative à une tâche, les données des contours et/ou données appliquées dans une nouvelle tâche).

Parmi les données de la tâche :

- Nom de la tâche
- Noms de client, d'exploitation et de parcelle
- Contour
- Zone traitée
- Lignes de guidage

1. Appuyez sur l'onglet latéral GESTION DES DONNÉES.
2. Appuyez sur **Données de la tâche**.

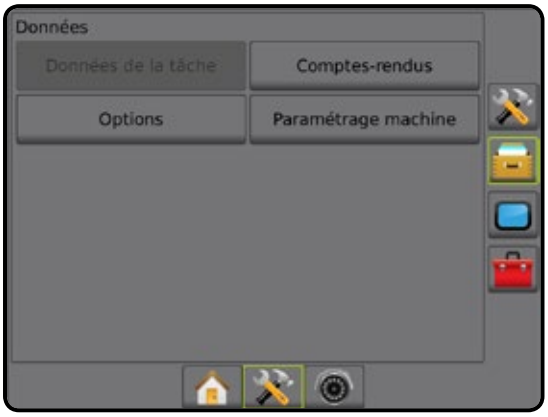
Illustration 5-24: Données de la tâche



Données de la tâche indisponibles

En mode de tâche simple, les options de données de la tâche ne seront pas disponibles.

Illustration 5-25: Données de la tâche indisponibles



Transfert

En mode de tâche avancé, l'écran de transfert de données de la tâche permet de transférer des tâches sélectionnées depuis une clé USB, ou vers celle-ci, ainsi que de les supprimer.

Les tâches transférées sur un périphérique de stockage USB peuvent être ouvertes et mises à jour à l'aide de Fieldware Link. Dans Fieldware Link, un utilisateur peut entrer des données de client, d'exploitation et de parcelle ainsi que des tâches copiées ou modifiées pour utilisation ultérieure des contours et des lignes de guidage. Depuis Fieldware Link, des tâches peuvent être renvoyées vers un périphérique de stockage USB pour être déplacées à nouveau dans la mémoire interne de la console pour leur utilisation.

NOTE : lorsqu'une tâche est active/a été lancée, les options de transfert ne sont pas disponibles pour la sélection. Arrêter la tâche en cours pour activer la fonction.

Les tâches transférées sur un périphérique de stockage sont supprimées de la console et ne sont plus disponibles pour une utilisation.

1. Appuyez sur l'onglet latéral GESTION DES DONNÉES .
2. Appuyez sur **Données de la tâche**.
3. Appuyez sur **Transfert**.
4. Sélectionnez :
   - ▶ Déplacer les données de la tâche vers le stockage USB : permet de déplacer les données de la tâche depuis le stockage interne vers le stockage USB
   - ▶ Déplacer les données de la tâche vers le stockage interne : permet de déplacer les données de la tâche depuis le stockage USB vers le stockage interne
   - ▶ Supprimer les données de la tâche : permet de supprimer les données de la tâche dans le stockage interne ou le stockage USB
5. Appuyez sur la flèche RETOUR ou l'onglet latéral GESTION DES DONNÉES pour revenir à l'écran principal Gestion des données.

Illustration 5-26: Données de la tâche - transfert

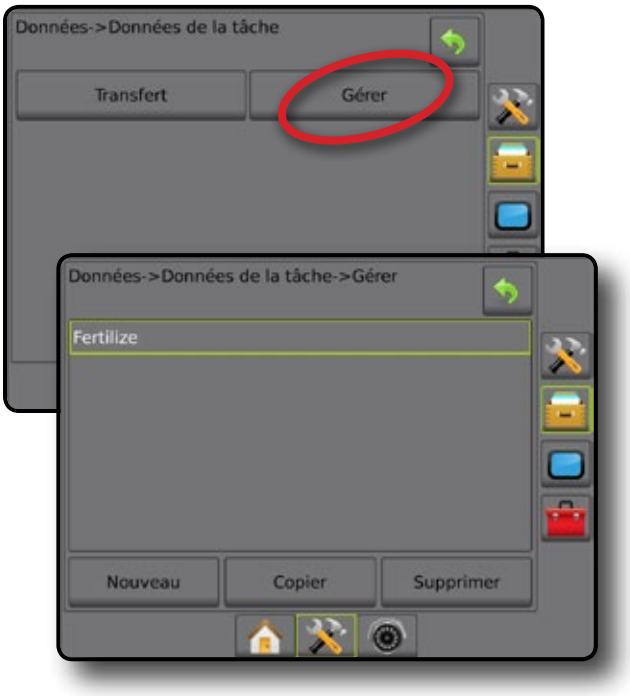
Gérer

En mode de tâche avancé, l'écran Gérer les données de la tâche permet de créer une nouvelle tâche vide et de copier les données de la ligne de guidage relative à une tâche, les données des contours et/ou données appliquées dans une nouvelle tâche, ainsi que de supprimer une tâche sélectionnée.

NOTE : lorsqu'une tâche est active/a été lancée, des comptes-rendus ne sont pas disponibles pour la sélection. Arrêter la tâche en cours pour activer la fonction.

1. Appuyez sur l'onglet latéral GESTION DES DONNÉES .
2. Appuyez sur **Données de la tâche**.
3. Appuyez sur **Gérer**.
4. Sélectionnez :
   - ▶ Créer une nouvelle tâche : permet de créer une nouvelle tâche vide sans données de la ligne directrice, données des contours et/ou données appliquées associées
   - ▶ Copier les données de la tâche : permet de copier les données de la ligne de guidage, les données des contours et/ou les données appliquées relatives à la tâche sélectionnée dans une nouvelle tâche
   - ▶ Supprimer les données de la tâche du stockage interne : permet de supprimer les données de la tâche dans le stockage interne
5. Appuyez sur la flèche RETOUR ou l'onglet latéral GESTION DES DONNÉES pour revenir à l'écran principal Gestion des données.

Illustration 5-27: Données de la tâche - Gérer



Comptes-rendus

Les comptes-rendus sont utilisés pour créer des historiques de travaux et les sauvegarder dans une clé USB.

NOTE : si le mode de tâche simple est sélectionné dans la page Options, seule la tâche en cours peut être enregistrée.

Lorsqu'une tâche est active/a été lancée, les comptes-rendus ne sont pas disponibles pour la sélection. Arrêter la tâche en cours pour activer la fonction.

Quand vous fermez une tâche avec une clé USB dans la console, vous avez l'option de créer un rapport sur la tâche en cours.

1. Appuyez sur l'onglet latéral GESTION DES DONNÉES .
2. Appuyez sur **Comptes-rendus**.
3. Introduisez une clé USB dans la console.
4. Sélectionnez la tâche à enregistrer
5. Sélectionnez :
   - ▶ PDF : compte-rendu à imprimer
   - ▶ KML : Carte Google Earth
   - ▶ SHP : Données shapefile ESRI
   - ▶ ALL : tous les types de fichiers disponibles
6. Appuyez sur la flèche RETOUR ou l'onglet latéral GESTION DES DONNÉES pour revenir à l'écran principal Gestion des données.

NOTE : les icônes de fichier ou boutons ne sont pas disponibles pour la sélection (grisés) jusqu'à ce qu'une clé USB soit convenablement introduite.

Illustration 5-28: Comptes-rendus - Mode de tâche avancé

Illustration 5-29: Comptes-rendus - Mode de tâche simple

Options

Les options permettent à l'opérateur de choisir entre le mode de tâche simple ou avancé.

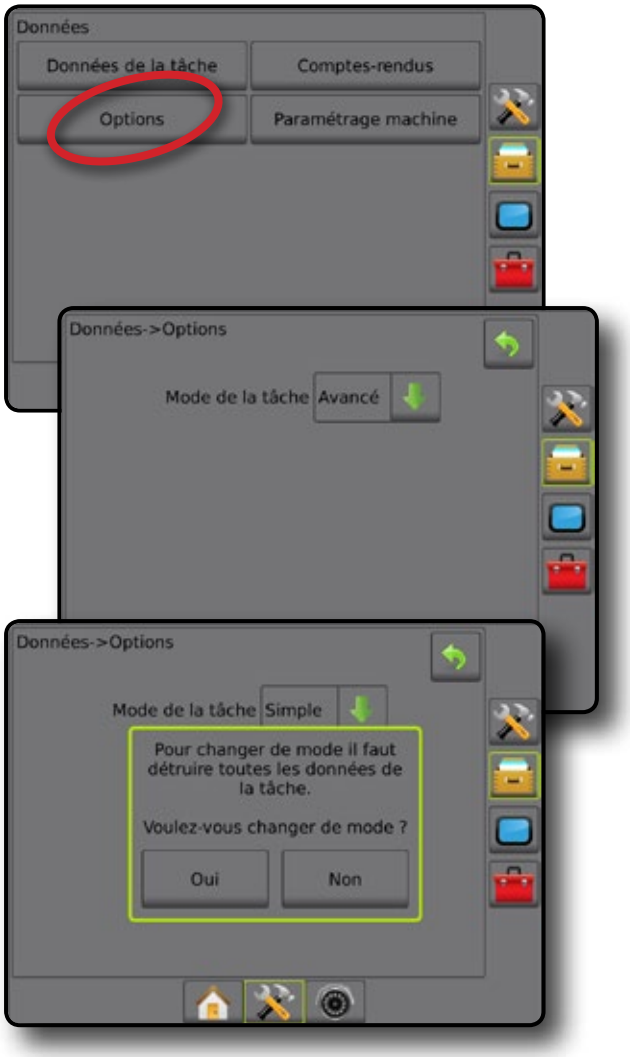
NOTE : lorsqu'une tâche est active/a été lancée, la modification du mode de tâche n'est pas disponible. Arrêter la tâche en cours pour activer la fonction.

AVERTISSEMENT ! Le changement des modes de tâches supprime toutes les données de tâches internes.

1. Appuyez sur l'onglet latéral GESTION DES DONNÉES .
2. Appuyez sur **Options**.
3. Appuyez sur la flèche DESCENDANTE pour accéder à la liste des options.
4. Sélectionnez :
   - ▶ Simple : seules les zones délimitées et traitées apparaissent sur l'écran d'accueil. Seule la tâche en cours est disponible pour la sauvegarde dans les comptes-rendus. L'utilisation avec Fieldware Link n'est pas disponible.
   - ▶ Avancé : noms de client, d'exploitation et de parcelle ; zones délimitées et traitées ; et distance à partir de la tâche sélectionnée sont affichés sur l'écran d'accueil. Des noms, seulement le nom de la tâche peut être saisi à l'aide de la console. Toutes les tâches sauvegardées peuvent être transformées en fichier PDF, SHP ou KML sous Données -> Compte-rendus. Avec Fieldware Link, un utilisateur peut entrer des données de client, d'exploitation et de parcelle ainsi que des tâches copiées ou modifiées pour utilisation ultérieure des contours et des lignes de guidage. Des informations Client, Exploitation et Parcelle peuvent être entrées en utilisant Fieldware Link.

5. « Pour changer de mode de tâche, il faut détruire toutes les données de la tâche. Voulez-vous changer de mode ? »
   Appuyez sur :
   ▶ Oui : pour faire un tel changement
   ▶ Non : pour conserver la configuration actuelle
6. Appuyez sur la flèche RETOUR ou l'onglet latéral GESTION DES DONNÉES pour revenir à l'écran principal Gestion des données.

Illustration 5-30: Options - Changement de mode de tâche



Paramétrage machine

Paramétrage machine permet de transférer les profils pour les paramétrages machine (suppression, importation, exportation) et gérer les profils pour les paramétrages machine (créer un nouveau profil, copier ou supprimer un profil, enregistrer le profil actuel dans un profil sélectionné ou charger les paramétrages machine du profil sélectionné).

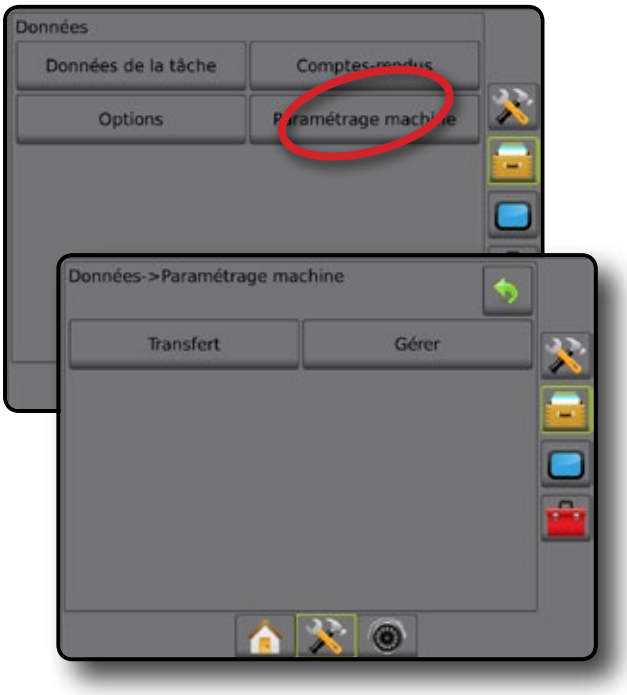
Paramétrage machine comprend :

- Paramètres de disposition
- Paramètres d'autoguidage
- Dévers activé/désactivé

NOTE : tous les paramètres ne sont pas enregistrés dans le paramétrage machine. Reportez-vous au tableau de disponibilité de réglage pour plus de détails.

1. Appuyez sur l'onglet latéral GESTION DES DONNÉES .
2. Appuyez sur **Paramétrage machine**.

Illustration 5-31: Paramétrage machine



Transfert

L'écran de transfert du paramétrage machine permet le transfert de paramètres machine sélectionnés vers ou depuis une clé USB, ainsi que leur suppression.

Les paramètres machine transférés sur un périphérique de stockage USB peuvent être ouverts et mis à jour à l'aide de Fieldware Link. Depuis Fieldware Link, des paramètres machine peuvent être renvoyés vers un périphérique de stockage USB pour être déplacés à nouveau dans la mémoire interne de la console pour leur utilisation.

NOTE : tous les paramètres sauvegardés dans le cadre des paramètres machine ne sont pas disponibles pour être édités dans Fieldware Link. Reportez-vous au tableau de disponibilité de réglage pour plus de détails.

Les paramètres machine transférés sur un périphérique de stockage sont supprimés de la console et ne sont plus disponibles pour une utilisation.

1. Appuyez sur l'onglet latéral GESTION DES DONNÉES.
2. Appuyez sur **Paramétrage machine**.
3. Appuyez sur **Transfert**.
4. Sélectionnez :
   - ▶ Déplacer paramètres machine vers le stockage USB : permet de transférer des paramètres machine depuis le stockage interne vers le stockage USB
   - ▶ Déplacer les paramètres machine vers le stockage interne : permet de transférer des paramètres machine depuis le stockage USB vers le stockage interne
   - ▶ Supprimer les paramètres machine : permet de supprimer les paramètres machine du stockage interne ou du stockage USB
5. Appuyez sur la flèche RETOUR ou l'onglet latéral GESTION DES DONNÉES pour revenir à l'écran principal Gestion des données.

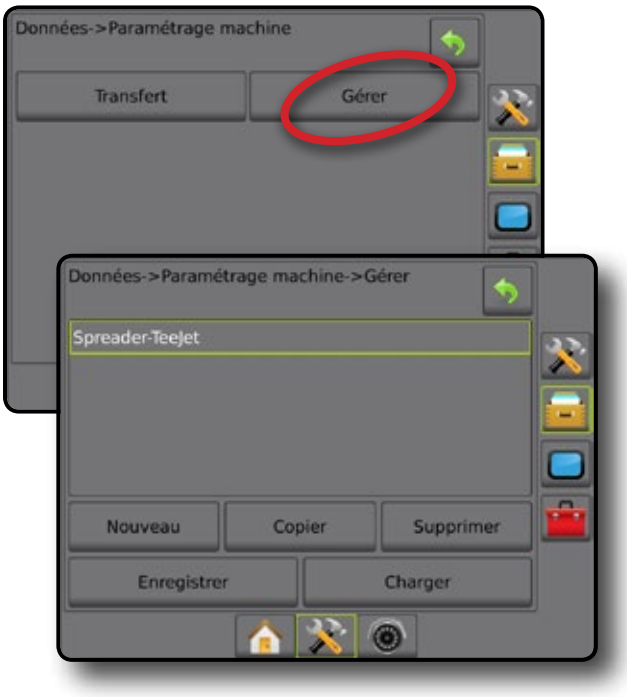
Illustration 5-32: Paramétrage machine - Transférer

Gérer

L'écran de gestion des paramètres machine permet la création d'un nouveau paramètre de machine vide, la copie d'un paramètre de machine sélectionné dans un nouveau paramètre de machine, la suppression d'un paramètre de machine sélectionné, la sauvegarde des paramètres machine actuels dans des paramètres machine sélectionnés ou le chargement des paramètres machine sélectionnés dans des paramètres actuels.

1. Appuyez sur l'onglet latéral GESTION DES DONNÉES.
2. Appuyez sur **Paramétrage machine**.
3. Appuyez sur **Gérer**.
4. Sélectionnez :
   - ▶ Créer des nouveaux paramètres machine : permet de créer un nouveau paramètre machine sans informations de disposition associées
   - ▶ Copier les paramètres machine : permet de copier les paramètres machine sélectionnés dans un nouveau paramètre machine
   - ▶ Supprimer les paramètres machine : permet de supprimer les paramètres machine sélectionnés dans un stockage interne
   - ▶ Enregistrer les paramètres machine : permet d'enregistrer les paramètres machine actuels dans les paramètres machine sélectionnés
   - ▶ Charger les paramètres machine : permet de charger les paramètres machine sélectionnés dans des paramètres actuels
5. Appuyez sur la flèche RETOUR ou l'onglet latéral GESTION DES DONNÉES pour revenir à l'écran principal Gestion des données.

Illustration 5-33: Paramétrage machine - Gérer



Disponibilité des paramètres machine

Paramétrage				Peut être édité dans		Enregistré dans le profil exporté dans	
				Matrix Pro GS	Fieldware Link	Matrix Pro GS	Fieldware Link
Disposition	–	Type de machine		✓	×	✓	retenu de Matrix Pro GS
	–	Hauteur de l'antenne GPS		✓	✓	✓	✓
	–	Type de disposition		✓	✓	✓	✓
	–	Disposition symétrique		✓	×	×	×
	–	Distance de décalage de disposition		✓	✓	✓	✓
	–	Direction de décalage de disposition		✓	✓	✓	✓
	–	Nombre de tronçons de disposition		✓	✓	✓	✓
	–	Largeur de guidage		✓	✓	✓	✓
	–	Largeur d'application/travail		✓	✓	✓	✓
	–	Alarme de surface traitée		✓	×	×	×
	–	Mode ligne droite	Direction de décalage de rampe	✓	✓	✓	✓
			Distance de l'antenne à la rampe	✓	✓	✓	✓
			Recouvrement	✓	✓	✓	✓
			Temporisations de marche/arrêt	✓	✓	✓	✓
	–	Mode épandeur	Type de paramétrage : TeeJet	✓	✓	✓	✓
			Distance de l'antenne aux disques	✓	✓	✓	✓
			Recouvrement	✓	✓	✓	✓
			Temporisations de marche/arrêt	✓	✓	✓	✓
			Distance de décalage d'épandeur	✓	✓	✓	✓
			Décalages de tronçon	✓	✓	✓	✓
			Longueurs tronçons	✓	✓	✓	✓
			Type de paramétrage : Équipementier	✓	✓	✓	✓
			Distance de l'antenne aux disques	✓	✓	✓	✓
			Distance de marche/arrêt	✓	✓	✓	✓
			Décalages de marche/arrêt de tronçons	✓	✓	✓	✓
		Mode étagé	Direction du décalage du tronçon 1	✓	✓	✓	✓
			De l'antenne au tronçon 1	✓	✓	✓	✓
			Recouvrement	✓	✓	✓	✓
			Temporisations de marche/arrêt	✓	✓	✓	✓
			Décalages de tronçon	✓	✓	✓	✓
Application	–	Paramétrage machine		×	✓	×	×
		Produit		×	✓	×	×
Autoguidage	–	Activé/désactivé		✓	×	✓	retenu de Matrix Pro GS
	–	Paramétrage vannes	Type de vanne	✓	×	✓	retenu de Matrix Pro GS
			Fréquence de la vanne	✓	×	✓	
			Cycle de travail minimal gauche/droit	✓	×	✓	
			Cycle de travail maximal	✓	×	✓	
	–	Paramétrage de guidage	Réglage rapide de la direction	✓	×	✓	retenu de Matrix Pro GS
			Réglage précis de la direction	✓	×	✓	
			Bande morte	✓	×	✓	
			Anticipation	✓	×	✓	
	–	Essai de vanne		✓	×	✓	retenu de Matrix Pro GS
	–	Diagnostic vannes		✓	×	✓	retenu de Matrix Pro GS
	–	Options	Capteur de volant	✓	×	✓	retenu de Matrix Pro GS
	–	Capteur d'angle de guidage	Activer	✓	×	✓	retenu de Matrix Pro GS
			Calibrage du capteur	✓	×	✓	
			Calibrage en ligne	✓	×	✓	
Correction de dévers	–	Activé/désactivé		✓	×	✓	retenu de Matrix Pro GS
		Niveau de parcelle		✓	×	✓	

suite…

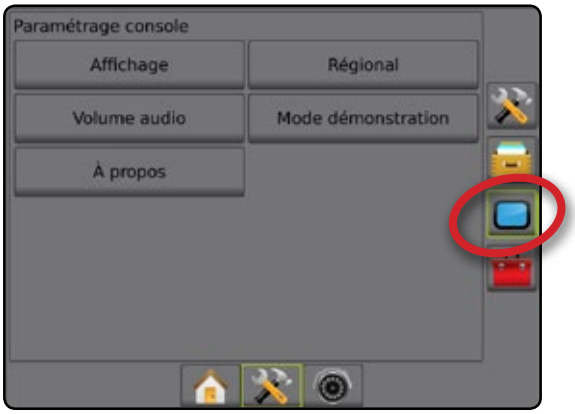
Paramétrage			Peut être édité dans		Enregistré dans le profil exporté dans	
			Matrix Pro GS	Fieldware Link	Matrix Pro GS	Fieldware Link
Barre de guidage			✓	×	×	×
GPS			✓	×	×	×
Vidéo			✓	×	×	×
Capteurs	– Pression :	Capacité de pression maximale	✓	×	×	×
		Alarme de basse pression	✓	×	×	×
		Alarme de haute pression	✓	×	×	×
Moniteur de taille de gouttelettes	– Activé/désactivé		✓	×	×	×
	Sélection de la buse		✓	×	×	×

CONSOLE

La configuration de la console sert à configurer l'affichage et les paramètres régionaux. On trouvera des informations sur les autres périphériques connectés au système dans la section À propos.

1. Appuyez sur l'onglet inférieur CONFIGURATION DE L'APPAREIL .
2. Appuyez sur l'onglet latéral CONSOLE .
3. Sélectionnez :
   - ▶ Affichage : permet de configurer le jeu de couleurs et la luminosité des LCD, définir la disponibilité de la capture d'écran et calibrer l'écran tactile
   - ▶ Régional : permet de configurer les paramètres Unités, Langue et Fuseau horaire.
   - ▶ Volume audio : permet d'ajuster le niveau du volume du haut-parleur
   - ▶ Mode démonstration : permet de démarrer la lecture de données GPS simulées.
   - ▶ À propos : permet d'afficher la version du logiciel système ainsi que les versions de logiciel des modules connectés au bus CAN et d'afficher le code QR pour le lien direct aux manuels de l'utilisateur

Illustration 5-34: Options de la console

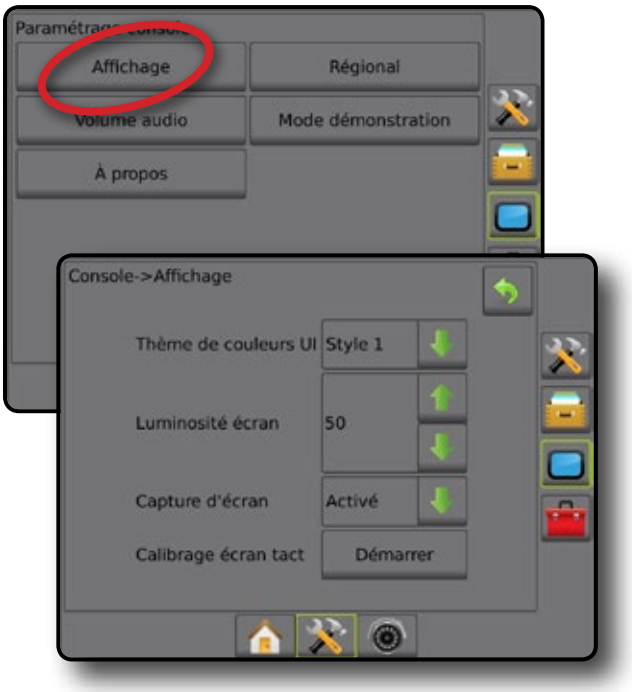


Affichage

Affichage permet de configurer le jeu de couleurs et la luminosité LCD, définir la disponibilité de la capture d'écran et calibrer l'écran tactile.

1. Appuyez sur l'onglet latéral CONSOLE .
2. Appuyez sur **Affichage**.
3. Sélectionnez :
   - ▶ Jeu de couleurs : permet de changer la couleur de fond et les couleurs de texte sur l'écran
   - ▶ Luminosité : permet de régler la luminosité de l'écran de la console
   - ▶ Capture d'écran : permet la sauvegarde des images d'écran sur une clé USB
   - ▶ Calibrer : permet de forcer le calibrage d'un écran tactile
4. Appuyez sur la flèche RETOUR ou sur l'onglet latéral CONSOLE pour revenir à l'écran principal des paramètres de la Console.

Illustration 5-35: Options d'affichage

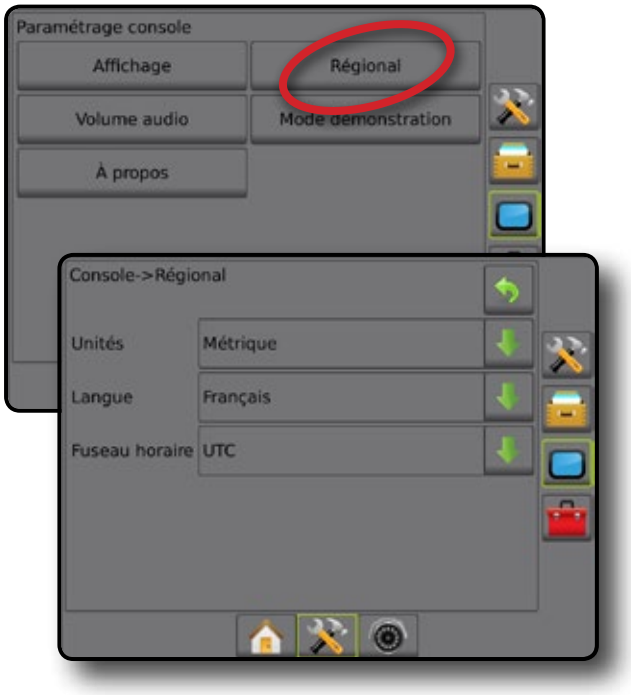


Régional

Régional permet de configurer les paramètres Unités, Langue et Fuseau horaire.

1. Appuyez sur l'onglet latéral CONSOLE .
2. Appuyez sur **Régional**.
3. Sélectionnez :
   - ▶ Unités : permet de déterminer les mesures du système
   - ▶ Langue : permet de déterminer la langue du système.
   - ▶ Fuseau horaire : permet d'établir le fuseau horaire local
4. Appuyez sur la flèche RETOUR ou sur l'onglet latéral CONSOLE pour revenir à l'écran principal des paramètres de la Console.

Illustration 5-36: Options régionales

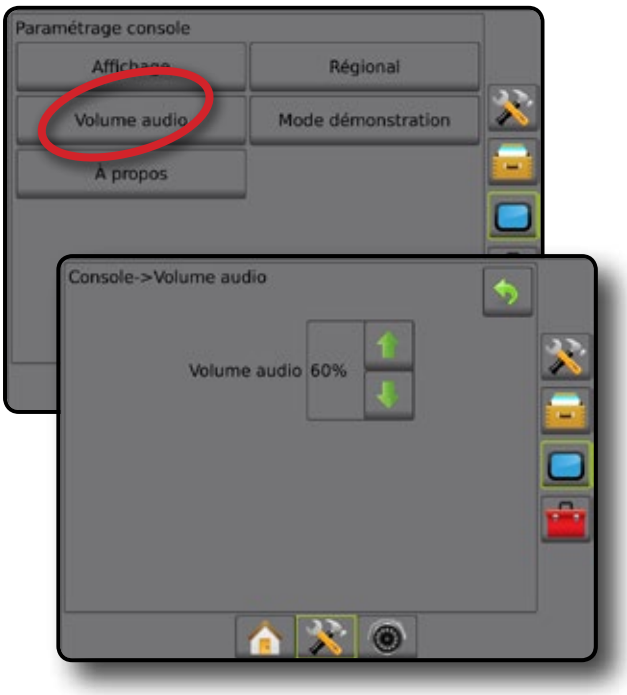


Volume audio

Volume audio ajuste le niveau du volume du haut-parleur.

1. Appuyez sur l'onglet latéral CONSOLE .
2. Appuyez sur **Volume audio**.
3. Appuyez sur :
   - ▶ Flèche ASCENDANTE pour augmenter le son
   - ▶ Flèche DESCENDANTE pour adoucir le son
4. Appuyez sur la flèche RETOUR ou sur l'onglet latéral CONSOLE pour revenir à l'écran principal des paramètres de la Console.

Illustration 5-37: Options du volume audio



Mode démonstration

Le mode démonstration permet de démarrer la lecture d'un signal GPS simulé.

NOTE : cet outil va désactiver les prochaines positions GPS et commencer la lecture de données simulées. Un redémarrage de la console est nécessaire pour rétablir le vrai GPS.

1. Appuyez sur l'onglet latéral CONSOLE .
2. Appuyez sur **Mode démonstration**.
3. Appuyez sur **Démarrer**.
4. Appuyez sur la flèche RETOUR ou sur l'onglet latéral CONSOLE pour revenir à l'écran principal de Paramétrage console.

Illustration 5-38: Options du mode démonstration

À propos

L'écran À propos/ Enregistrer affiche la version du logiciel système ainsi que les versions du logiciel des modules connectés au bus CAN et affiche le code QR du lien direct vers les manuels de l'utilisateur.

Pour aider à la recherche et à la réparation des pannes sur le terrain, un utilisateur peut utiliser le bouton Enregistrer pour télécharger sur une clé USB un fichier texte contenant des informations sur le logiciel en cours, puis envoyer le fichier par courriel au personnel d'appui client.

1. Appuyez sur l'onglet latéral CONSOLE .
2. Appuyez sur **À propos** pour afficher les données dont :
   - ◀Numéro de référence du modèle de l'appareil
   - ◀Version logiciel
   - ◀Code QR : lien direct vers la page de manuels de l'utilisateur de Matrix Pro GS sur www.TeeJet.com
   - ◀Modules connectés

   OU

   Appuyez sur **Enregistrer** pour enregistrer les informations À propos de dans une clé USB

   « Informations de la version enregistrées sur clé USB » confirmera l'enregistrement.
3. Appuyez sur la flèche RETOUR ou sur l'onglet latéral CONSOLE pour revenir à l'écran principal des paramètres de la Console.

*NOTE : l'option **Enregistrer** n'est pas disponible pour la sélection (grisée) jusqu'à ce qu'une clé USB soit convenablement introduite.*

Illustration 5-39: À propos des options

OUTILS

Le menu Outils permet à l'opérateur de faire différents calculs sur une calculatrice ordinaire ou sur un convertisseur d'unités. Le convertisseur d'unités calcule diverses mesures basées sur la superficie, la longueur ou le volume.

1. Appuyez sur l'onglet inférieur CONFIGURATION DE L'APPAREIL .
2. Appuyez sur l'onglet latéral OUTILS .
3. Appuyez sur **Extras**.
4. Sélectionnez :
   - ▶ Calculatrice : permet d'effectuer des calculs mathématiques
   - ▶ Convertisseur d'unités : permet d'effectuer des conversions d'unités dans le cadre de la superficie, de la longueur et du volume

Illustration 5-40: Outils

Illustration 5-41: Calculatrice

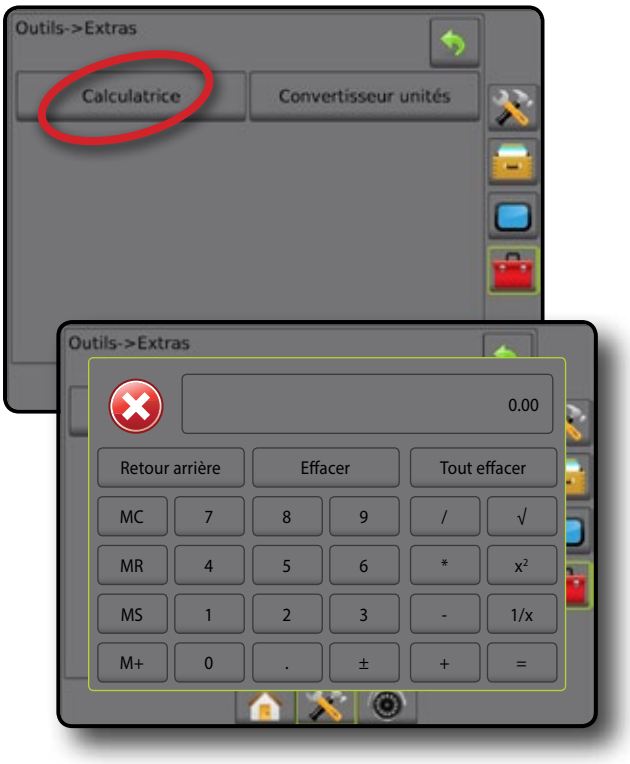
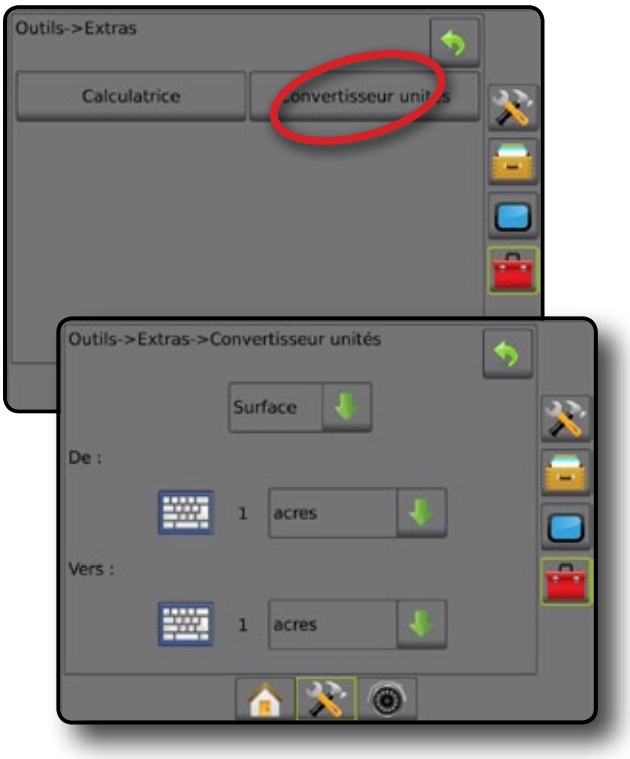


Illustration 5-42: Convertisseur unités

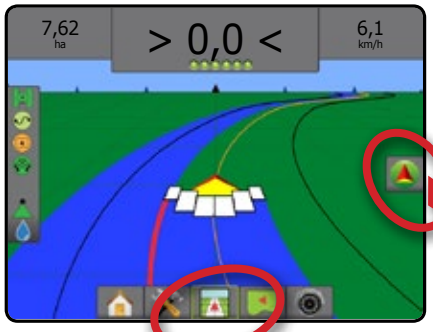


CHAPITRE 6 : GUIDAGE

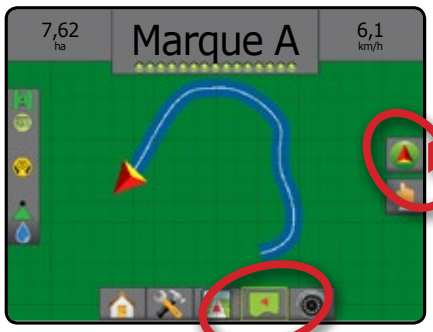
Le Matrix Pro GS permet que les applications de phytosanitaires et le guidage du véhicule soient effectués simultanément. Une fois que le paramétrage des unités est terminé, le guidage peut commencer. Cinq modes de guidage permettent à l'opérateur d'optimiser le travail sur le terrain : Ligne droite AB, Courbe AB, En cercle de pivot, Dernier passage et NextRow. Une optimisation supplémentaire peut être réalisée grâce à l'Application au contour, Anticipation courbe, guidage Retour au point et guidage RealView par vidéo.

Trois écrans de guidage tiennent l'utilisateur informé.

Le guidage vue véhicule montre une image générée par ordinateur de la position du véhicule affichée dans la surface traitée



La vue guidage parcelle montre une image, générée par ordinateur, de la position du véhicule et de la superficie d'application vues depuis le ciel.

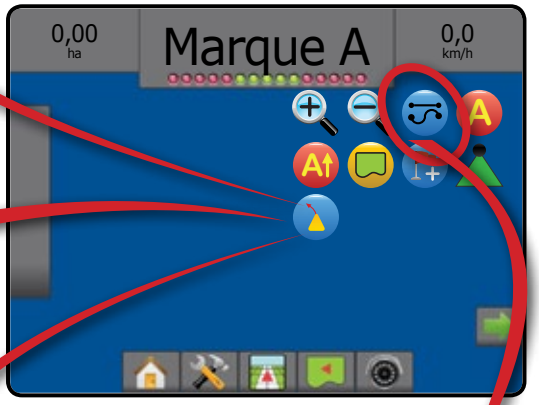


Le guidage RealView permet l'affichage d'une image vidéo en direct au lieu d'une image générée par ordinateur.

Pour choisir un mode de guidage :

1. Appuyez sur l'onglet OPTIONS DE NAVIGATION ET DE GUIDAGE pour afficher les options de navigation.
2. Appuyez sur l'icône MODE DE GUIDAGE.
3. Sélectionnez :
   - ▶ Guidage ligne droite AB
   - ▶ Guidage ligne courbe AB
   - ▶ Guidage en cercle de pivot
   - ▶ Guidage dernier passage
   - ▶ Guidage NextRow

Illustration 6-1: Choisir un mode de guidage



Options des écrans de navigation

Options de navigation et de guidage

Lignes de guidage

	Marque A : indique le premier point de la ligne de guidage.
	Marque B : indique le dernier point de la ligne de guidage. Grisé = la distance minimale n'a pas été parcourue.
	Annuler Marque A : annule la Marque A en cours. Revient à la précédente ligne de guidage AB (si définie).
	NextRow Marque B : indique le dernier point de la rangée.
	Azimut en degrés : définit une ligne de guidage droite mesurée en degrés dans le sens des aiguilles d'une montre depuis une ligne de base sur le nord. Nord = 0, Est = 90, Sud = 180, Ouest = 270.
	Décalage A+ de la ligne AB : fait glisser la ligne de guidage existante jusqu'à la position actuelle du véhicule.
	Prochaine ligne droite AB ou lignes de guidage azimut en degrés : affiche la prochaine ligne de guidage enregistrée dans la tâche en cours.
	Prochaine ligne de guidage courbe AB : affiche la prochaine ligne de guidage courbe enregistrée pour la tâche en cours.
	Prochaine ligne de guidage en cercle de pivot : affiche la prochaine ligne de guidage en cercle de pivot AB enregistrée pour la tâche en cours.
	Anticipation courbe : indique où le guidage en cours va amener le véhicule en utilisant un « pointeur » comme guide.

Retour à un point

	Enregistrer un point : définit un point pour la position du véhicule. Grisé = le GPS est indisponible.
	Guidage du point de retour : fournit la distance et le guidage pour le retour à un point enregistré.
	Supprimer point : supprime le point enregistré.
	Annuler le guidage : masque la distance et le guidage de retour à un point enregistré.

Contours

	Enregistrer contour : établit la superficie à traiter et détermine les zones de non-application. Tout en créant un contour extérieur ou initial, la ligne de contour sera à l'extérieur du tronçon de rampe le plus à l'extérieur. Tout en créant un contour extérieur ou supplémentaire, la ligne de contour sera à l'intérieur du tronçon de rampe le plus à l'intérieur. Grisé = le GPS est indisponible.
	Fin de contour : finalise le processus de contour. Les contours peuvent également être fermés en déplaçant le véhicule jusqu'à une distance du point de départ inférieure à la largeur de travail. Grisé = la distance minimale n'a pas été parcourue.
	Annuler contour : annule le nouveau contour en cours de définition. Revient au contour précédent (si défini).
	Supprimer contour : supprime tous les contours définis dans la tâche en cours.

BoomPilot

	Un seul tronçon : met toutes les rampes en marche ou en arrêt. Grisé = le GPS est indisponible.
	SmartCable/SDM : sélectionne le mode BoomPilot. Grisé = le GPS est indisponible.

Options de guidage RealView

	Sélection de la caméra vidéo : choisit l'une des huit images caméras si un module de sélection de vidéo (VSM) est connecté.
	Image caméra partagée : sélectionne l'un des deux jeux de quatre entrées de caméra (A/B/C/D ou E/F/G/H) pour partager l'écran en quatre alimentations vidéo séparées.
	Guidage par configuration de la vidéo : accès pour enclencher le guidage par vidéo ou l'angle de braquage et ajuster les lignes de guidage.
	Le guidage par vidéo : superpose des lignes de guidage à l'alimentation vidéo pour une aide à la navigation.
	Angle de guidage : affiche la direction dans laquelle il faut régler le volant.
	Icônes Haut & Bas : utilisées pour ajuster les lignes de guidage afin qu'elles coïncident avec les vues des caméras.
	Capture d'image caméra : enregistre une image fixe de la vue actuelle sur l'écran dans une clé USB.

Options d'écran

Zoom avant/arrière

	Icônes : à utiliser sur le Matrix Pro 570GS
	Boutons : à utiliser sur le Matrix Pro 840GS
	Vue véhicule : les icônes ou les boutons ajustent la vue du véhicule ou la perspective en direction de l'horizon depuis la vue du véhicule jusqu'à la vue à vol d'oiseau.
	Vue parcelle : les icônes ou les boutons augmentent/diminuent la zone affichée sur l'écran.

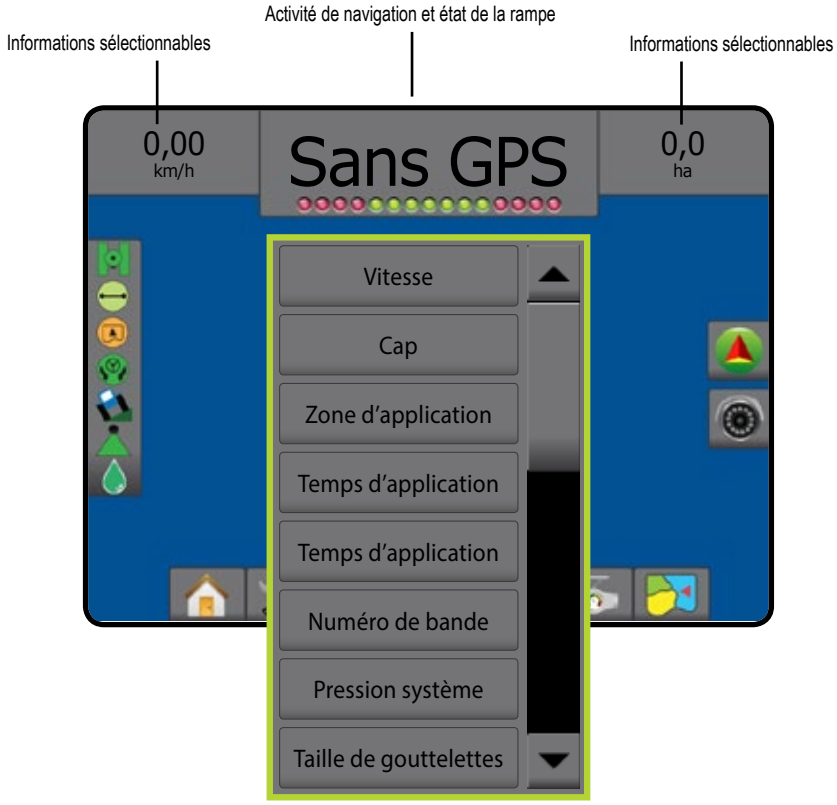
Déplacement de la carte

	Flèches : permet au conducteur de se concentrer sur des zones spécifiques de la carte sans déplacer le véhicule. Déplacent la vue dans les directions correspondantes.
	Vue des limites : étire la vue à l'écran jusqu'à la surface la plus étendue possible.

BARRE DE GUIDAGE

La barre de guidage vous tient informé de votre choix d'informations sur les tâches sélectionnables (vitesse actuelle, cap, surface traitée totale, heure actuelle, numéro d'andain, pression actuelle du système et taille actuelle de gouttelettes), d'activité de navigation (erreur de déviation de passage [en mètres], activité en cours et état du GPS) et d'état de la rampe.

Illustration 6-2: Exemples de barres de guidage



Informations sélectionnables

Vitesse : affiche la vitesse actuelle du déplacement

Cap : affiche le cours d'un déplacement dans le sens des aiguilles d'une montre à partir d'une station de base nord. Nord = 0, Est = 90, Sud = 180, Ouest = 270.

Surface traitée totale : affiche la superficie cumulée totale qui a reçu le traitement, notamment les surfaces de double couverture

Temps d'application : affiche que l'application pendant la durée totale est active pendant la tâche en cours.

Heure : affiche l'heure actuelle sur la base du fuseau horaire sélectionné

Numéro d'andain : affiche le numéro d'andain en référence à la ligne de guidage initiale. Le numéro sera affiché comme un nombre positif lorsque le véhicule sera situé à droite de la station de référence AB ou un nombre négatif lorsque le véhicule sera situé à gauche de la station de référence AB

Pression du système : affiche la pression actuelle du système (uniquement disponible si un capteur de pression est installé sur le système)

Taille des gouttelettes : affiche la taille actuelle de gouttelettes de buse (disponible uniquement si un capteur de pression est installé sur le système)

Activité de navigation et état de la rampe

État du GPS : affiche « Pas de GPS » lorsque le GPS est non disponible ou « GPS lent » lorsque le GPS reçoit des données GGA à moins de 5 Hz.

Erreur de déviation de passage : affiche la distance à partir de votre ligne de guidage souhaitée.

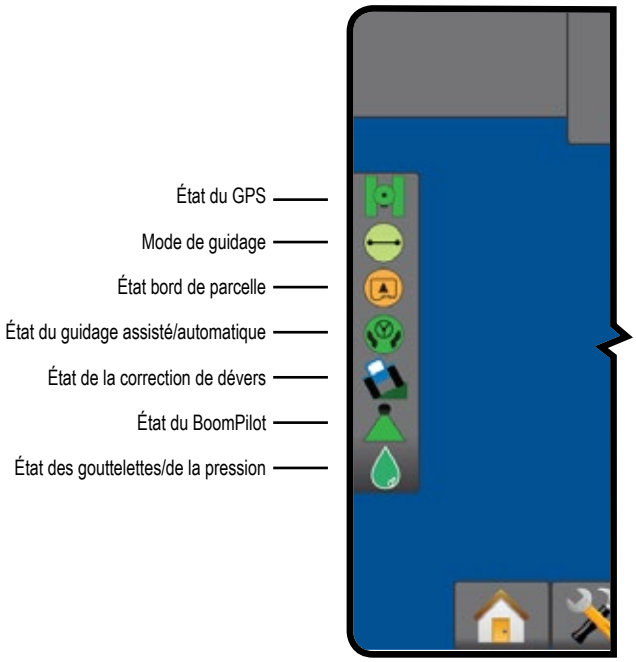
Activité actuelle : affiche des activités telles que le marquage d'un point A ou B, l'approche de l'extrémité d'un rang, indiquant le tournant et la distance du tournant à un point marqué.

État de la rampe : un point est affiché pour chaque tronçon de rampe programmé. Un point vert indique si le tronçon est actif, un point rouge indique si le tronçon est actuellement inactif.

BARRE D'ÉTAT

La barre d'état fournit des informations sur l'état du GPS, le mode de guidage, la zone de contour, l'engagement du guidage assisté/automatique, les informations sur la correction de dévers, l'état de la commande de disposition et les informations sur contrôle de la taille de gouttelettes.

Illustration 6-3: Barre d'état



État du GPS

- Rouge = pas de GPS
- Jaune = GPS seul
- Vert = DGPS,WAAS/RTK, GLONASS
- Orange = Glide/ClearPath

Mode de guidage

- Guidage ligne droite AB
- Guidage ligne courbe AB
- Guidage en cercle de pivot
- Guidage dernier passage
- Guidage NextRow

Pas d'icône = pas de guidage

État bord de parcelle

- À l'extérieur du contour = actuellement à l'extérieur du contour de la parcelle.
- À l'intérieur du contour = actuellement à l'intérieur du contour de la parcelle.

Pas d'icône = pas de contour établi.

État du guidage assisté/automatique

- Vert = engagé, guidage actif
- Jaune = activé, toutes les conditions ont été remplies pour permettre le guidage assisté/automatique
- Rouge = désactivé, toutes les conditions permettant le guidage assisté/automatique n'ont pas été remplies

Aucune icône = aucun système de guidage assisté/automatique installé

État de la correction de dévers

- Coloré = engagé, appliquant activement la correction de dévers
- Rouge = désactivé

Aucune icône = aucune module de gyro-dévers installée sur le système ou le dévers est associé au système de guidage assisté/automatique

État du BoomPilot

- Rouge = débranché/manuel
- Vert = automatique
- Jaune = totalement actif

Pas d'icône = un seul tronçon de rampe (pas de SmartCable ni de SDM installé sur le système)

État des gouttelettes/de la pression

- Coloré = engagé. La couleur de la gouttelette est directement associée à la taille actuelle de la gouttelette. Les options de couleur comprennent :
- Barré = désactivé

Aucune icône = aucun kit d'interface de capteur de pression n'est installé

Écrans d'état/information

État du GPS

L'état du GPS affiche des informations concernant les vitesses des données, le nombre de satellites visibles, ainsi que la qualité et l'identification du satellite.

1. Appuyez sur l'icône ÉTAT DU GPS :

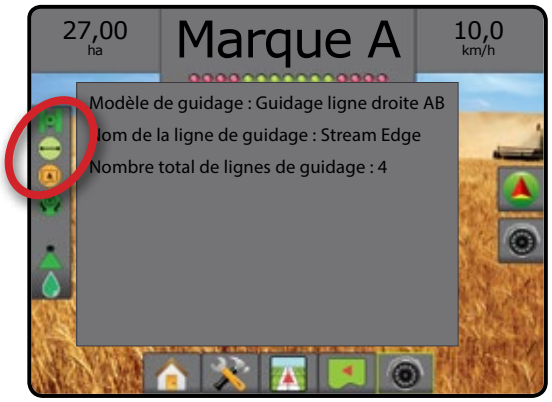
Illustration 6-4: État du GPS

État mode de guidage

L'état mode de guidage affiche des informations concernant le schéma de guidage, le nom de la ligne de guidage actuelle et combien de lignes de guidage sont enregistrées dans la console.

1. Appuyez sur l'icône MODE DE GUIDAGE.

Illustration 6-5: État mode de guidage



État bord de parcelle

L'état bord de parcelle affiche des informations concernant les surfaces dans les contours actuels.

1. Appuyez sur l'icône BORD DE PARCELLE.

Illustration 6-6: État bord de parcelle

État du guidage assisté/automatique

L'état du guidage assisté/automatique affiche des informations concernant l'état actuel du système de guidage assisté/automatique, y compris l'état de dévers.

1. Appuyez sur l'icône ÉTAT DU GUIDAGE ASSISTÉ/AUTOMATIQUE.

Illustration 6-7: État du guidage assisté/automatique

État de la correction de dévers

L'état de la correction de dévers affiche des informations concernant l'état actuel du système de correction de dévers.

1. Appuyez sur l'icône ÉTAT DE LA CORRECTION DE DÉVERS.

Illustration 6-8: État de la correction de dévers

État du BoomPilot

L'état BoomPilot affiche des informations concernant l'état actuel du système BoomPilot.

1. Appuyez sur l'icône ÉTAT DU BOOMPILOT.

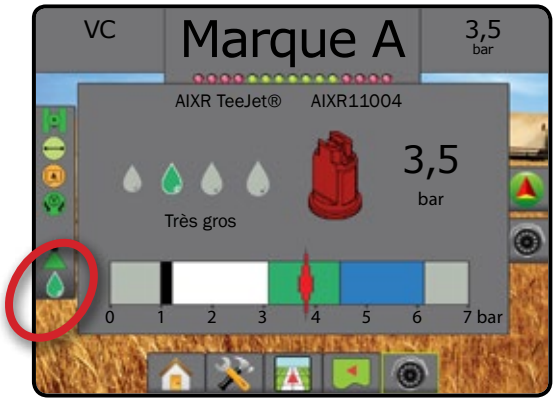
Illustration 6-9: État du BoomPilot

État des gouttelettes/de la pression

L'état gouttelettes/pression affiche des informations concernant l'état actuel de la taille de gouttelette et de la pression du système.

1. Appuyez sur l'icône ÉTAT DE GOUTTELETTES/PRESSION.

Illustration 6-10: État des gouttelettes/de la pression

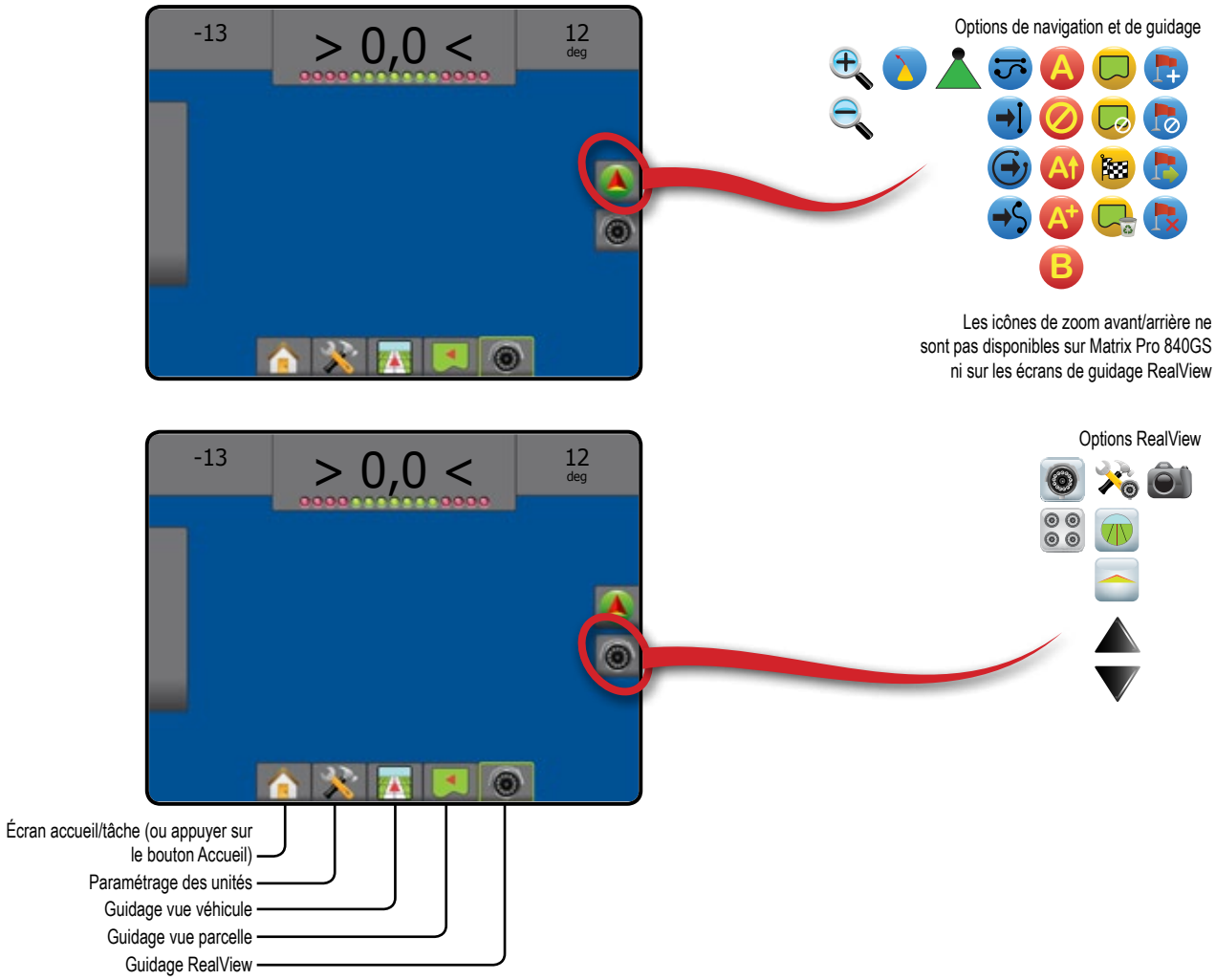


ÉCRANS DE NAVIGATION

Le guidage et la navigation du Matrix Pro GS peuvent être consultés à partir des écrans Vue véhicule, Vue parcelle ou RealView.

- Appuyez sur l'onglet OPTIONS DE NAVIGATION ET DE GUIDAGE pour afficher les options de navigation.
- Appuyez sur l'onglet OPTIONS REALVIEW pour afficher les options de configuration de la caméra et de guidage.

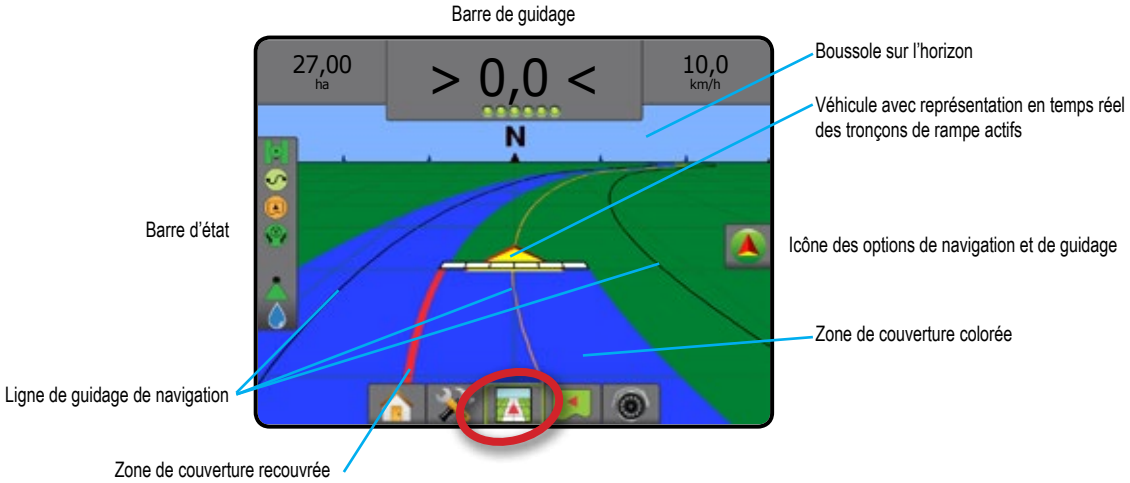
Illustration 6-11: Options d'écran de guidage



Vue véhicule

Le guidage vue véhicule montre une image générée par ordinateur de la position du véhicule affichée dans la zone d'application. À partir de cet écran, toutes les options de configuration et de navigation peuvent être accessibles via l'onglet sur le côté droit de l'écran.

Illustration 6-12: Vue véhicule



Guidage sur écran

- Lignes de guidage
  - ◀Orange : ligne de guidage active
  - ◀Noir (multiple) : lignes de guidage adjacentes
  - ◀Noir : ligne de démarcation
- Points : marqueurs pour établi des points
  - ◀Point rouge : retour au point
  - ◀Point bleu : marque A
  - ◀Point vert : marque B
- Boussole sur l'horizon : cap général peut être affiché sur l'horizon (quand on zoome dessus)
- Zone de couverture : présente une image de la surface traitée et du recouvrement :
  - ▶ Bleu : une application
  - ▶ Rouge : deux applications ou plus
- Zoom avant/arrière & perspective : modifie la vue véhicule ou la perspective jusqu'à l'horizon, depuis la vue à partir du véhicule jusqu'à la vue depuis le ciel.
- Tronçons de rampe
  - ▶ Cadres transparents : tronçons inactifs
  - ▶ Cadres blancs : tronçons actifs

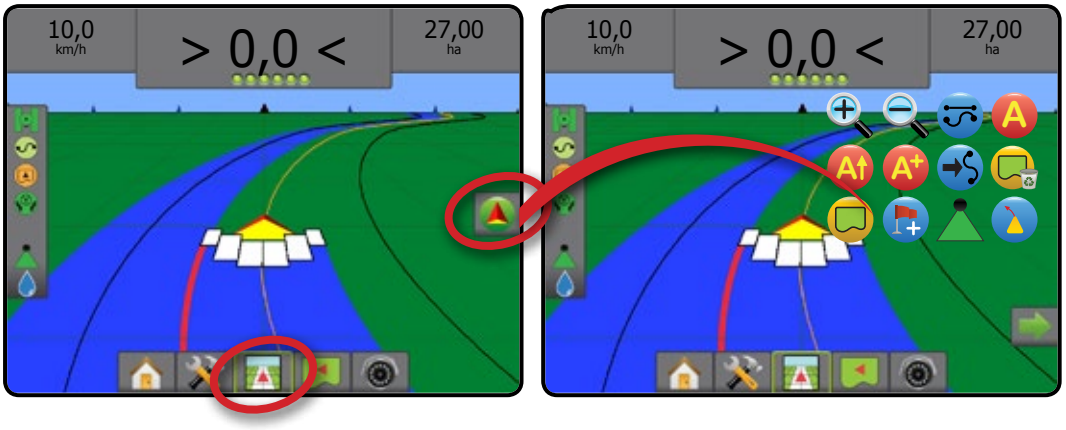
Bouton d'aide de la console du Matrix Pro 840GS

- Zoom avant/arrière et perspective : les boutons HAUT/BAS modifient la vue véhicule ou la perspective jusqu'à l'horizon, depuis la vue à partir du véhicule jusqu'à la vue depuis le ciel.
- Écran accueil/tâche : le bouton Accueil accède à l'écran accueil/tâche.

Pour accéder à l'écran Vue véhicule :

1. Appuyez sur l'onglet GUIDAGE VUE VÉHICULE .

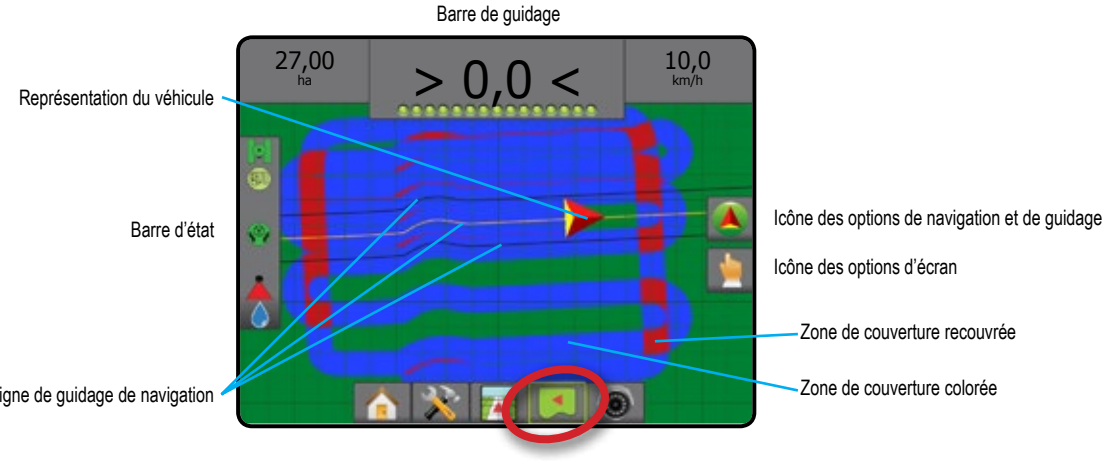
Illustration 6-13: Vue véhicule avec affichage d'icônes communes



Vue Parcelle

La vue parcelle montre une image, générée par ordinateur, de la position du véhicule et de la superficie d'application vues depuis le ciel. À partir de cet écran, toutes les options de configuration, de navigation et le mode Déplacement de carte peuvent être accessibles via l'onglet sur le côté droit de l'écran.

Illustration 6-14: Vue Parcelle



Guidage sur écran

- Lignes de guidage
  - ◀Orange : ligne de guidage active
  - ◀Noir (multiple) : lignes de guidage adjacentes
  - ◀Noir : ligne de démarcation
- Points : marqueurs pour établi des points
  - ◀Point rouge : retour au point
  - ◀Point bleu : marque A
  - ◀Point vert : marque B
- Zone de couverture : présente une image de la surface traitée et du recouvrement :
  - ▶ Bleu : une application
  - ▶ Rouge : deux applications ou plus
- Déplacement de carte : ajuste la zone visible de la carte sans toutefois déplacer le véhicule.
- Zoom avant/arrière : ajuste la zone de la carte qui est visible.

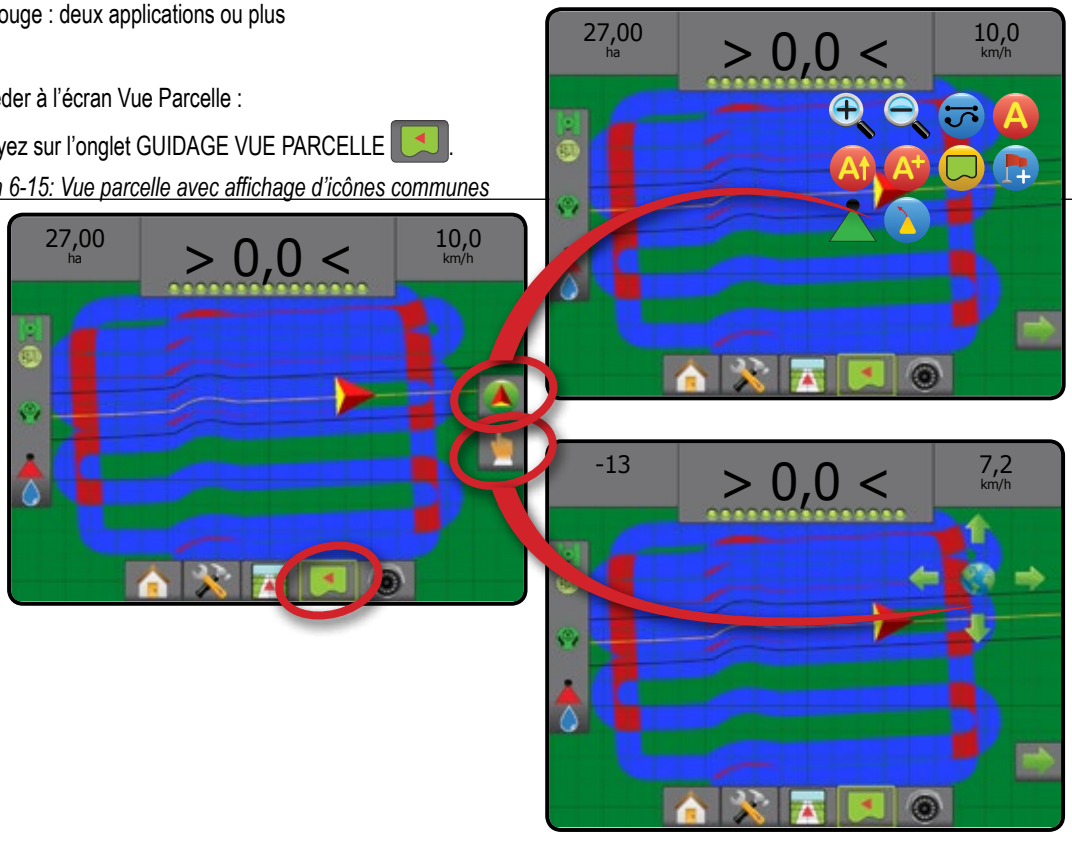
Bouton d'aide de la console du Matrix Pro 840GS

- Zoom avant/arrière : les boutons Haut/Bas modifient la zone de la carte qui est visible.
- Écran accueil/tâche : le bouton Accueil accède à l'écran accueil/tâche.

Pour accéder à l'écran Vue Parcelle :

1. Appuyez sur l'onglet GUIDAGE VUE PARCELLE .

Illustration 6-15: Vue parcelle avec affichage d'icônes communes



Guidage RealView

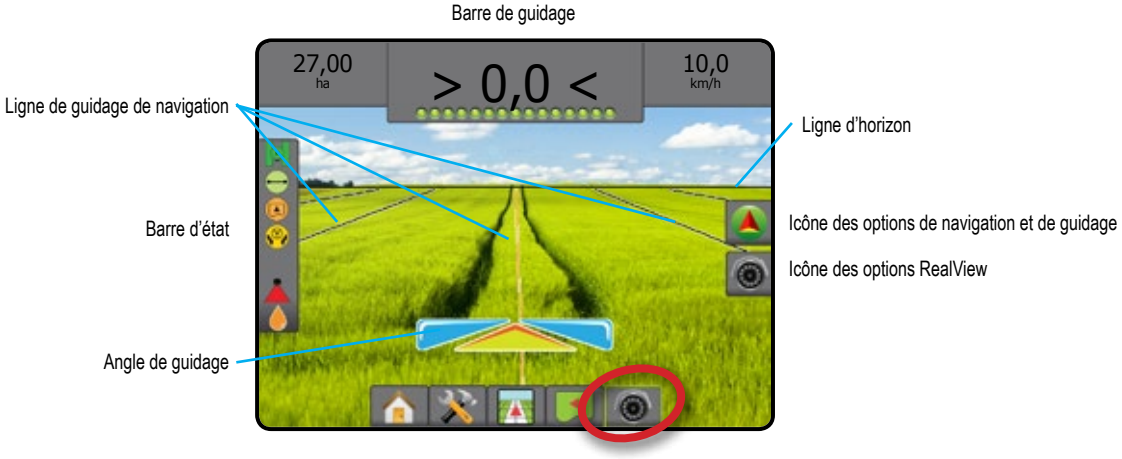
Le guidage RealView permet l'affichage d'une image vidéo en direct au lieu d'une image générée par ordinateur. À partir de cet écran, toutes les options de configuration et de navigation peuvent être accessibles via les onglets sur le côté droit de l'écran.

Si un module de sélection vidéo (VSM) est installé sur le système, deux options de vidéo sont disponibles :

- Une image caméra : l'une des huit entrées de caméra peut être sélectionnée pour changer la vue de l'entrée vidéo.
- Image caméra partagée : l'un des deux jeux de quatre entrées de caméra (A/B/C/D ou E/F/G/H) peut être sélectionné pour partager l'écran en quatre alimentations vidéo séparées.

À partir de ce guidage de l'écran par vidéo, les modes des angles de guidage peuvent être accessibles via les onglets d'icônes sur le côté droit de l'écran.

Illustration 6-16: Guidage RealView



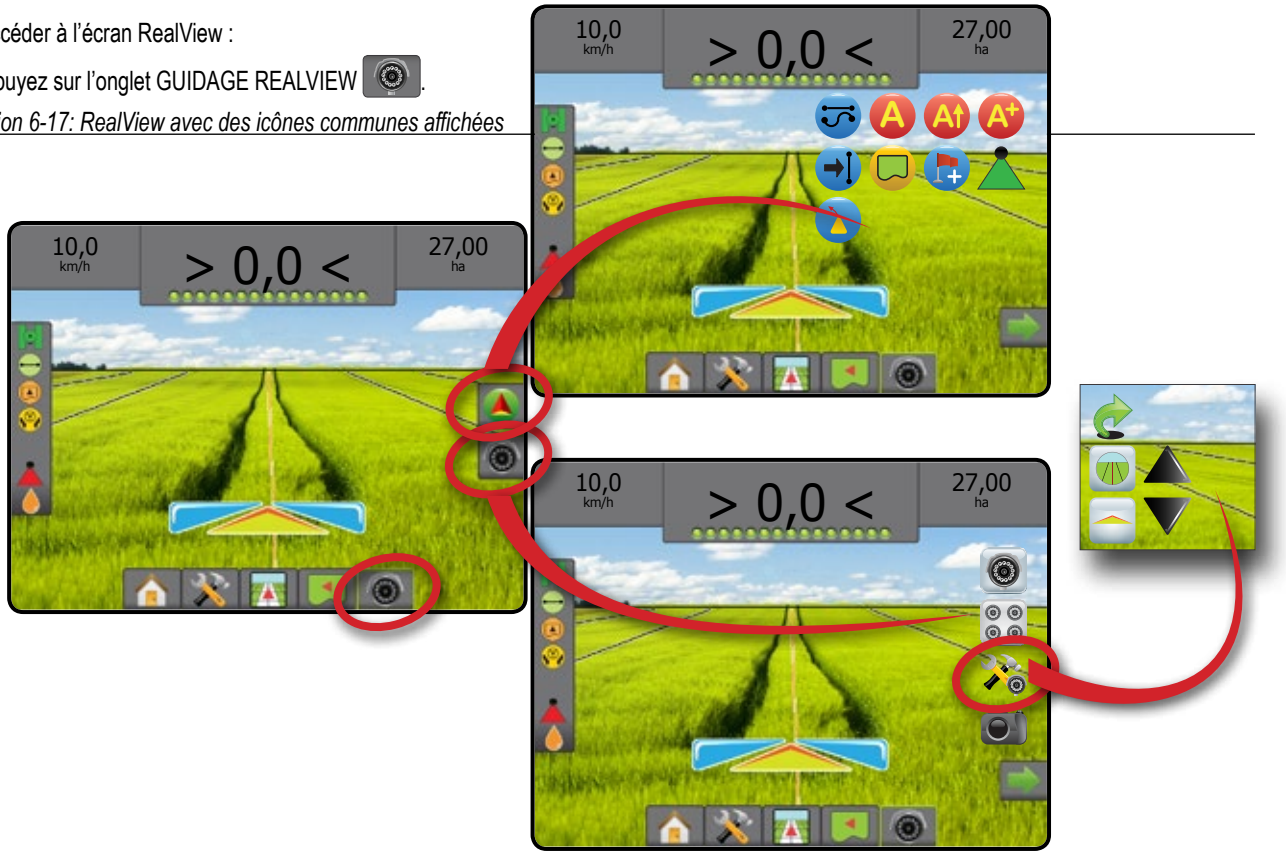
Guidage sur écran

- Lignes de guidage
  - ◀Orange : ligne de guidage active
  - ◀Noir (multiple) : lignes de guidage adjacentes
- ◀Horizontale ligne noire : ligne d'horizon réglable

Pour accéder à l'écran RealView :

1. Appuyez sur l'onglet GUIDAGE REALVIEW .

Illustration 6-17: RealView avec des icônes communes affichées

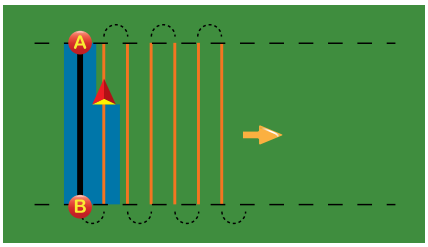


MODES DE GUIDAGE

Guidage ligne droite AB

Le guidage droit AB fournit un guidage en ligne droite à partir des points de référence A et B. Les points A et B originaux sont utilisés pour calculer toutes les autres lignes de guidage parallèles.

NOTE : le décalage jusqu'aux lignes de guidage voisines sera calculé en utilisant la largeur de guidage qui est codée dans le paramétrage des unités dans les options de Disposition.



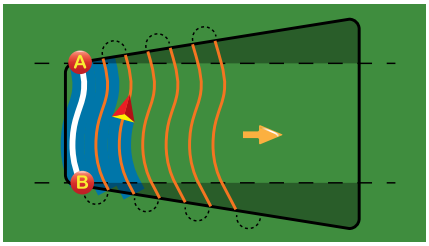
Guidage ligne courbe AB

Le guidage courbe AB apporte un guidage le long des lignes courbes à partir de la ligne d'origine AB utilisée comme référence. Cette ligne de guidage initiale est utilisée pour calculer toutes les autres lignes de guidage.

NOTE : dans le guidage en courbe, il est recommandé de ne pas dépasser 30 ° à l'intérieur de la ligne de guidage AB.

Le décalage jusqu'aux lignes de guidage voisines sera calculé en utilisant la largeur de guidage qui est codée dans le paramétrage des unités dans les options de Disposition.

CONSEIL : en fonctionnement en surface délimitée, le type de guidage au delà des points enregistrés AB sera un guidage en ligne droite.

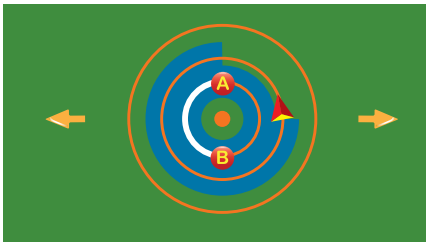


Guidage pivot en cercle

Le guidage en cercle de pivot permet un guidage en enroulement ou déroulement autour d'un point central basé sur une ligne de référence initiale AB. Cette ligne de guidage initiale est utilisée pour calculer toutes les autres lignes de guidage.

Il est utilisé pour les applications de phytosanitaires sur une parcelle en pivot central en étant guidé le long d'une ligne de guidage circulaire qui correspond au rayon d'un système d'irrigation par pivot.

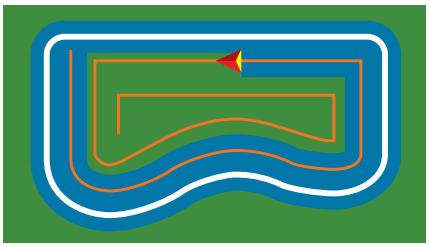
NOTE : le décalage jusqu'aux lignes de guidage voisines sera calculé en utilisant la largeur de guidage qui est codée dans le paramétrage des unités dans les options de Disposition.



Guidage dernier passage

Le guidage dernier passage propose une vraie navigation en dernier passage. La console va automatiquement détecter la surface traitée la plus proche et établir une ligne de guidage parallèle basée sur cette superficie.

NOTE : si un contour est établi mais qu'aucune application n'a été faite pendant le processus de contour, le guidage ne sera pas lancé.

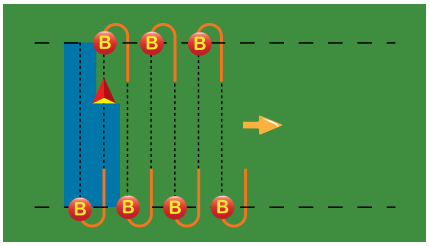


Guidage NextRow

Le guidage NextRow indique la position du rang suivant et apporte un guidage en fin de rang pour trouver le rang adjacent suivant. Quand l'opérateur marque la fin de rang et commence son virage en direction du rang suivant, une ligne de guidage droite AB est fournie dans le rang suivant. Quand le véhicule se trouve dans le rang suivant, le guidage NextRow est arrêté.

NOTE : le décalage jusqu'au NextRow sera calculé en utilisant la largeur de guidage qui est codé dans le paramétrage des unités dans le menu Disposition.

La fonction de guidage du NextRow ne supporte pas le saut des rangs.



Pas de guidage

Aucun guidage permet d'arrêter le guidage.

NOTE : aucun mode de guidage n'efface pas les lignes de guidage déterminées ou les points marqués sur la console. Pour supprimer les données créées/enregistrées de la console, veuillez consulter la section Gestion des données sous Paramétrage des unités.

LIGNES DE GUIDAGE

Anticipation courbe indique la direction que le véhicule va prendre en prenant n'importe quelle direction.

Les lignes de guidage AB, les lignes de guidage azimut et les lignes de guidage sont toutes disponibles en fonction du mode de guidage actuel. Jusqu'à 25 lignes de guidage enregistrées peuvent être stockées dans la console par tâche. Le passage d'un mode de guidage à un autre va changer les lignes de guidage actuelles disponibles.

De nombreuses lignes de guidage peuvent être créées dans chaque mode de guidage. Si plus d'une ligne de guidage est enregistrée dans un seul mode de guidage, la prochaine fonctionnalité de guidage sera disponible. En appuyant sur l'option Prochaine ligne de guidage, le véhicule sera dirigé vers la prochaine ligne de guidage enregistrée dans la console.

Avec Fieldware Link ou l'option Données -> Données de tâche -> Gérer, un utilisateur peut dupliquer et modifier des tâches pour utilisation ultérieure des contours et des lignes de guidage dans le cadre de différentes applications sur la même parcelle.

Lignes de guidage pour anticipation courbe

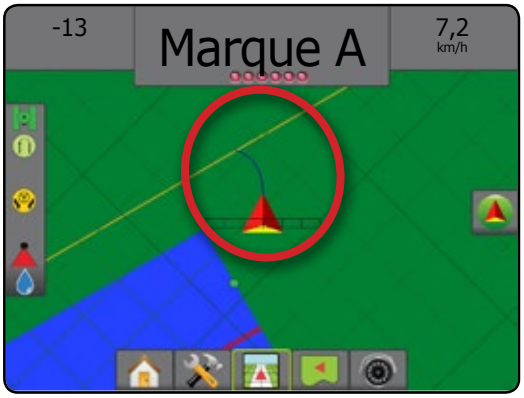
La ligne de guidage de l'anticipation courbe indique où le guidage en cours va amener le véhicule en utilisant un « pointeur » comme guide. L'option d'anticipation courbe est disponible dans tous les modes de guidage.

Pour activer la ligne de guidage de l'anticipation courbe :

1. Appuyez sur l'onglet OPTIONS DE NAVIGATION ET DE GUIDAGE pour afficher les options de navigation.
2. Sélectionnez l'icône ANTICIPATION COURBE.

Le pointeur sera visible sur l'écran de navigation.

Illustration 6-18: Anticipation courbe



Pour supprimer la ligne de guidage de l'anticipation courbe :

1. Appuyez sur l'onglet OPTIONS DE NAVIGATION ET DE GUIDAGE pour afficher les options de navigation.
2. Sélectionnez l'icône ANTICIPATION COURBE.

Enregistrez les points A et B

Pour définir une ligne de guidage AB :

1. Avancez jusqu'à la position souhaitée pour le point A.
2. Appuyez sur l'onglet OPTIONS DE NAVIGATION ET DE GUIDAGE pour afficher les options de navigation.
3. **Pendant que le véhicule est en mouvement,** appuyez sur l'icône MARQUE A.
4. Avancez jusqu'à la position souhaitée du Point B.
5. Appuyez sur l'icône MARQUE B pour définir la ligne AB.
6. « Voulez-vous donner un nom à cette ligne de guidage » ?

   Appuyez sur :

   ▶ Oui, pour saisir un nom et enregistrez la ligne de guidage dans la console

   ▶ Non, pour générer un nom automatiquement et enregistrer la ligne de guidage dans la console

La console va commencer à fournir des informations de navigation.

NOTE : l'icône MARQUE B n'est pas disponible pour la sélection (grisé) jusqu'à ce que la distance minimale soit parcourue (3,0 mètres du guidage en ligne droite ou courbe, 50,0 mètres du guidage en cercle de pivot).

NOTE : il n'est pas nécessaire de parcourir la totalité de la circonférence du pivot pour lancer le guidage en cercle de pivot.

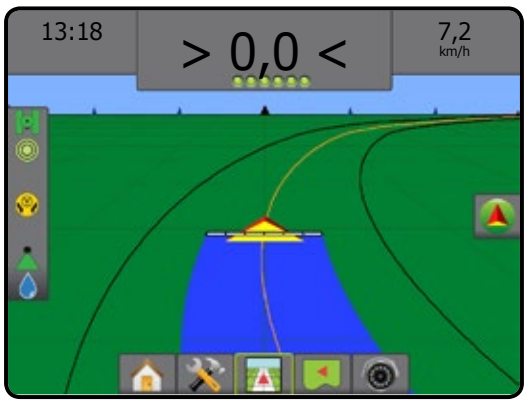
Utiliser l'icône ANNULER MARQUE pour annuler la marque A et revenir à la précédente ligne (si définie).

Illustration 6-19: Point Marque A

Illustration 6-20: Point Marque B

Illustration 6-21: Enregistrer la ligne de guidage

Illustration 6-22: Suivre le guidage



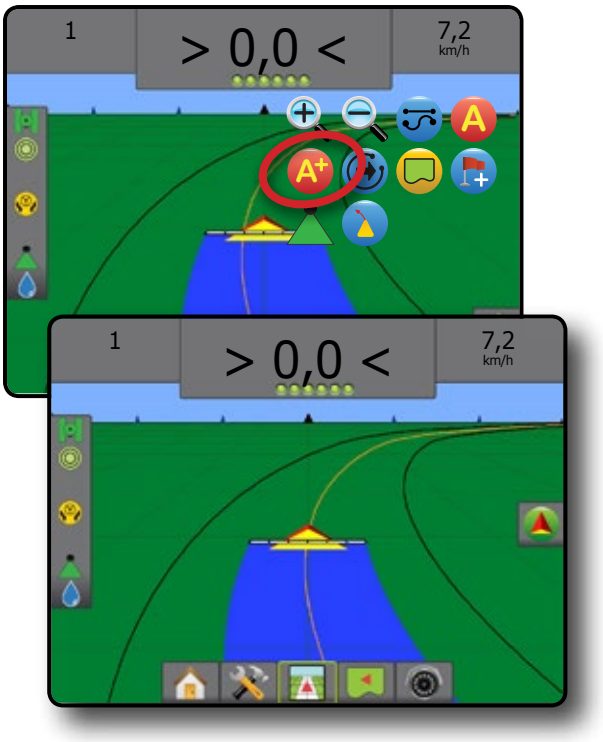
Fonction ajuster A+

La fonction Décalage A+ de la ligne AB permet de déplacer la ligne de guidage existante jusqu'à l'emplacement actuel du véhicule.

Pour ajuster la ligne de guidage :

1. Appuyez sur l'onglet OPTIONS DE NAVIGATION ET DE GUIDAGE pour afficher les options de navigation.
2. Appuyez sur l'icône Décalage A+ de la ligne AB .

Illustration 6-23: Décalage A+ de la ligne AB



Fonction de la prochaine ligne de guidage

Si plus d'une ligne de guidage est enregistrée, la prochaine fonctionnalité de guidage sera disponible. En appuyant sur l'option Prochaine ligne de guidage, le véhicule sera dirigé vers la prochaine ligne de guidage enregistrée dans la console.

Pour passer à d'autres lignes de guidage disponibles :

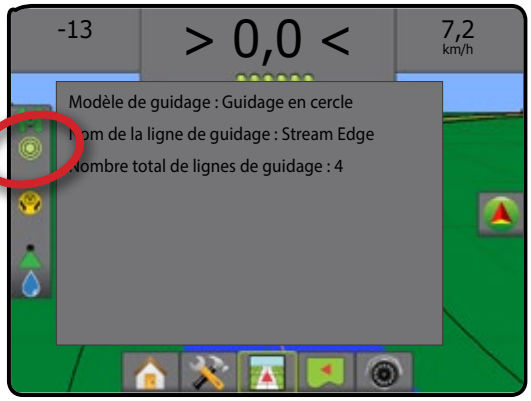
1. Appuyez sur l'onglet OPTIONS DE NAVIGATION ET DE GUIDAGE pour afficher les options de navigation.
2. Appuyez sur l'icône LIGNE DE GUIDAGE SUIVANTE.

Basculez entre toutes les lignes de guidage en appuyant sur l'icône LIGNE DE GUIDAGE SUIVANTE une fois de plus.

Illustration 6-24: Ligne de guidage suivante

Pour voir quelle est la ligne de guidage active, appuyez sur l'icône Mode de guidage de la barre d'état.

Illustration 6-25: Voyez quelle est la ligne de guidage active



Lignes de guidage du dernier passage

Le guidage dernier passage propose une vraie navigation en dernier passage. La console va automatiquement détecter la surface traitée la plus proche et établir une ligne de guidage parallèle basée sur cette superficie.

Pour activer les lignes de guidage du dernier passage :

1. Conduisez jusqu'à l'emplacement voulu pour appliquer le premier passage.
2. Déplacez-vous le long de la surface traitée.
3. La console va commencer à fournir des informations de navigation.

NOTE : si un contour est établi mais qu'aucune application n'a été faite pendant le processus de contour, le guidage ne sera pas lancé.

Illustration 6-26: Appliquez le premier passage

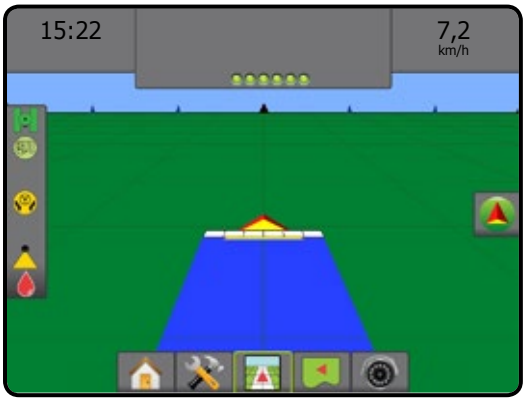
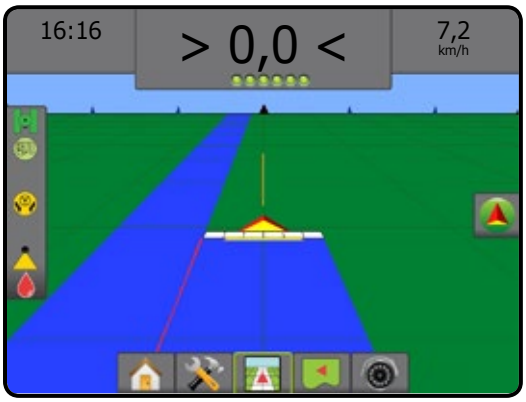


Illustration 6-27: Suivre le guidage



Lignes de guidage NextRow

Le guidage NextRow indique la position du rang suivant et apporte un guidage en fin de rang marqué par l'utilisateur pour trouver le rang adjacent suivant. Dès que l'opérateur signale la fin du rang, une ligne droite AB est mise en place dans le rang actuel et le guidage est fourni au NextRow. Quand le véhicule se trouve dans le rang suivant, le guidage NextRow est arrêté.

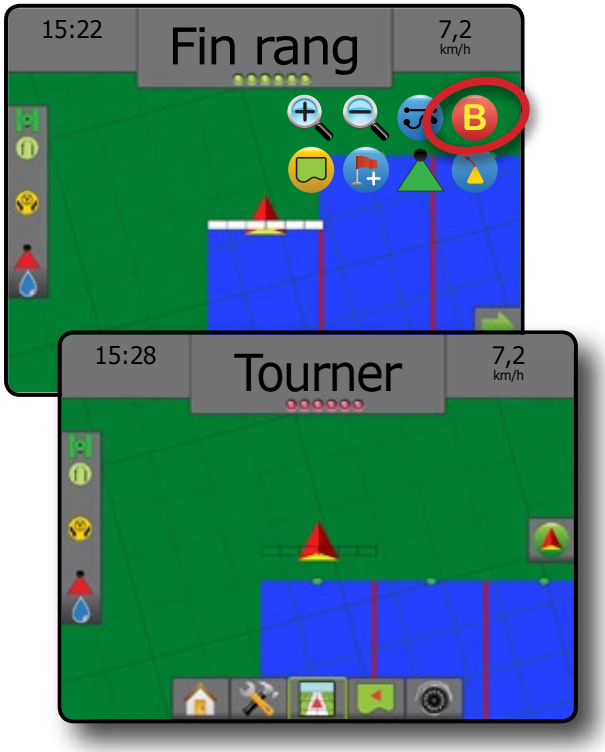
NOTE : le décalage du NextRow sera calculé en utilisant la largeur de guidage qui est enregistrée dans le paramétrage de l'unité dans le menu Paramétrage de disposition.

Pour activer les lignes de guidage du NextRow :

1. Appuyez sur l'onglet OPTIONS DE NAVIGATION ET DE GUIDAGE pour afficher les options de navigation.
2. À la fin du rang (tout en conduisant sur une ligne droite) appuyez sur l'icône MARQUE B.
   ◀La fin du rang sera marquée par un point vert.
3. Tournez vers le prochain rang.
4. Sur la base de la direction que vous aurez prise, le guidage sera fourni dans le cadre du prochain rang adjacent.
   ◀Une fois que le véhicule est sur le rang, le guidage est retiré
5. Recommencez à la fin du prochain rang.

NOTE : la fonction de guidage du NextRow ne supporte pas le saut des rangs.

Illustration 6-28: Indiquez le dernier point de la rangée



Azimut en degrés

Un azimut est défini comme un angle horizontal mesuré dans le sens des aiguilles d'une montre depuis une ligne de base sur le nord. Lorsque vous utilisez un azimut, le point à partir duquel l'azimut provient est le centre d'un cercle imaginaire. Ce cercle est divisé en 360 °. Nord = 0, Est = 90, Sud = 180, Ouest = 270.

Un azimut en degrés peut être saisi pour déterminer la position exacte du véhicule. Lorsqu'un mode de navigation est sélectionné, l'azimut en degrés peut être saisi.

Pour établir une ligne de guidage azimut en degrés :

1. Appuyez sur l'onglet OPTIONS DE NAVIGATION ET DE GUIDAGE pour afficher les options de navigation.
2. Appuyez sur l'icône AZIMUT pour saisir l'azimut en degrés.
3. Utiliser l'écran de saisie pour définir l'azimut en degrés.
4. Appuyez sur :
   ▶ Accepter pour enregistrer les paramètres
   ▶ Annuler pour quitter le clavier sans enregistrer
5. « Voulez-vous donner un nom à cette ligne de guidage » ?
   Appuyez sur :
   ▶ Oui, pour saisir un nom et enregistrez la ligne de guidage
   ▶ Non, pour générer un nom automatiquement

La console va commencer à fournir des informations de navigation.

Pour définir l'azimut de lignes de guidage supplémentaires suivre les mêmes étapes que pour la ligne initiale.

Illustration 6-29: Guidage azimut

APPLICATION CONTOUR

Les applications contours établissent des surfaces où l'application est oui ou non appliquée lors de l'utilisation l'ABSC ou BoomPilot. Des contours peuvent être établis dans tous les modes de guidage. Un contour extérieur et jusqu'à cinq (5) contours intérieurs peuvent être stockés à la fois.

Avec l'option Données -> Données de tâche -> Gérer ou Fieldware Link, un utilisateur peut dupliquer et modifier des tâches pour utilisation ultérieure des contours et des lignes de guidage dans le cadre de différentes applications sur la même parcelle.

Pour établir une application contour extérieure :

1. Roulez jusqu'à la position souhaitée sur le périmètre de la parcelle/surface d'application.
2. Appuyez sur l'onglet OPTIONS DE NAVIGATION ET DE GUIDAGE pour afficher les options de navigation.
3. Pendant que le véhicule est en mouvement, appuyez sur l'icône CONTOUR .
4. Roulez le long du périmètre de la parcelle/zone.
5. Fin de contour :
   - ▶ Avancez à moins d'une largeur de bande du point de départ. Le contour de parcelle se ferme automatiquement (la ligne de guidage blanche devient noire)
   - ▶ Appuyez sur l'icône FIN DE CONTOUR . Une ligne droite complète alors le contour entre votre position actuelle et le point de départ.
6. Appuyez sur :
   - ▶ Enregistrer : pour enregistrer le contour
   - ▶ Supprimer : pour supprimer le contour

NOTE : sur le contour initial ou externe, l'icône FIN DE CONTOUR n'est pas accessible (grisée) tant que la distance minimum n'a pas été parcourue (cinq fois la largeur de bande).

En cas de mappage d'un contour avec une ou plusieurs rampes pliées et en arrêt, il est nécessaire de maintenir cette configuration de rampe pendant toute la durée du passage au contour. Toute modification, apportée au nombre de rampes en marche et par conséquent la largeur de la machine après que le processus de cartographie du contour a commencé, se traduira par l'application cartographiant le contour sur le bord extérieur de toutes les rampes programmées, pas nécessairement celles mises en marche à un moment donné dans le temps lors du passage au contour.

Lors de la cartographie d'un contour avec quelques rampes en arrêt, il est nécessaire de mettre BoomPilot sur Mode manuel et de mettre en marche les commutateurs pour Maître et Rampe pour toutes les rampes qui seront utilisées lors du passage au contour. Une fois que le passage au contour est terminé, les commutateurs Rampe peuvent être mis hors tension, Maître reste sous tension, BoomPilot peut être remis sur Mode automatique et la commande de tronçon de rampe automatique peut ensuite être utilisée.

NOTE : si un contour est cartographié avec quelques rampes pliées comme décrit ci-dessus, il peut être nécessaire d'utiliser l'icône DÉCALAGE A+ DE LA LIGNE AB sur la ligne de guidage jusqu'à la bonne position pour les passages successifs dans la parcelle.

Illustration 6-30: Contour en cours d'établissement

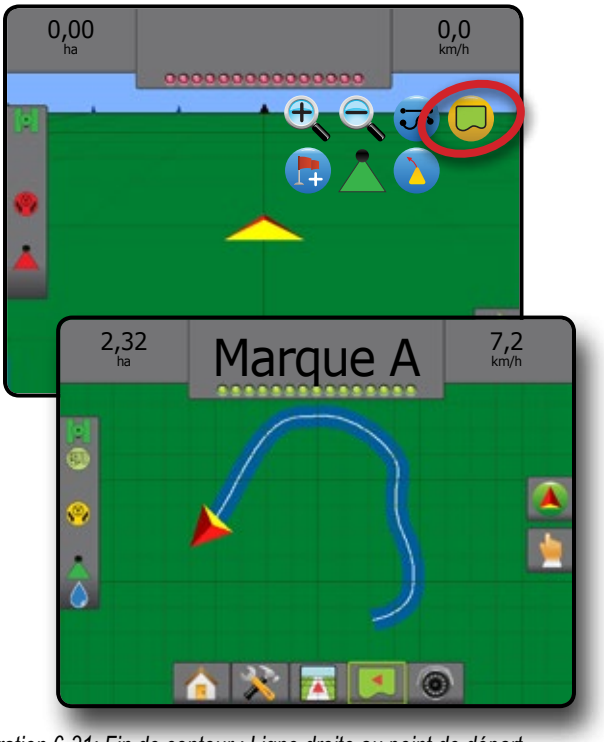


Illustration 6-31: Fin de contour : Ligne droite au point de départ

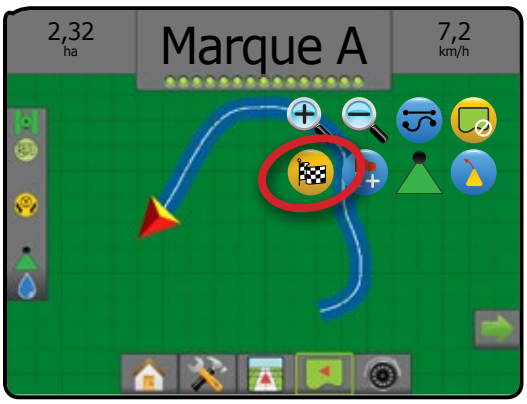


Illustration 6-32: Fin de contour : Partir au point de départ

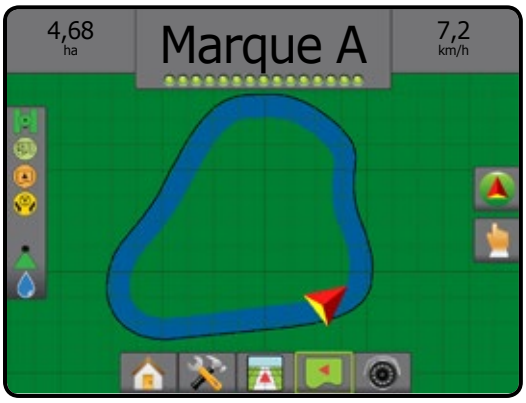
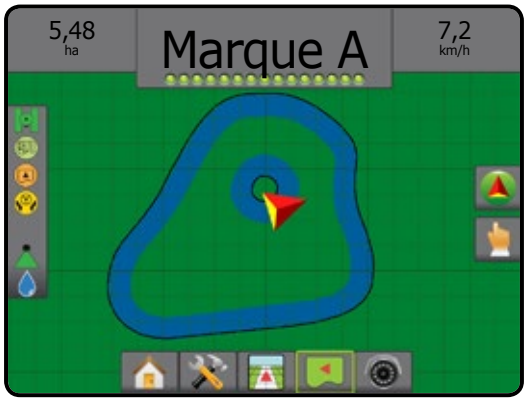


Illustration 6-33: Enregistrer un contour

Utilisez l'icône ANNULER CONTOUR pour supprimer le nouveau contour de parcelle et revenir au contour précédent (s'il a été défini).

Pour créer un ou davantage de contours intérieurs, suivez les mêmes étapes que pour le contour initial.

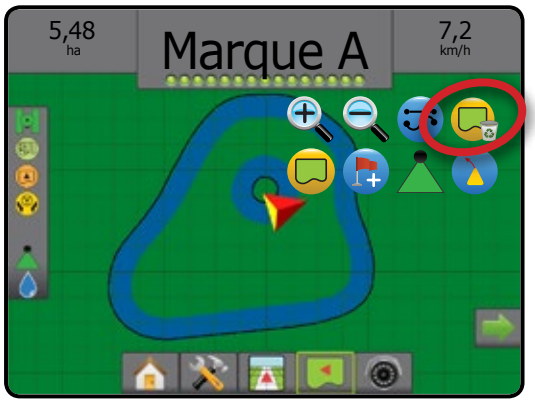
Illustration 6-34: Ajouter un contour intérieur



Tout en créant un contour extérieur ou initial, la ligne de contour sera à l'extérieur du tronçon de rampe le plus à l'extérieur. Tout en créant un contour extérieur ou supplémentaire, la ligne de contour sera à l'intérieur du tronçon de rampe le plus à l'intérieur.

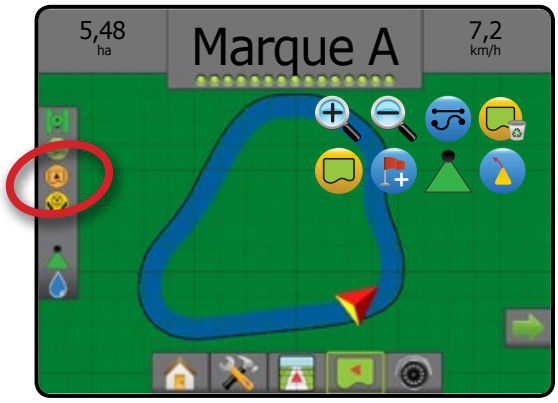
Utiliser l'icône SUPPRIMER CONTOUR pour supprimer tous les contours de parcelle pour la tâche en cours.

Illustration 6-35: Fin de contour : Partir au point de départ



En accord avec votre position actuelle, l'icône DANS LE CONTOUR ou l'icône HORS CONTOUR est affichée sur la barre d'état une fois que le contour a été défini.

Illustration 6-36: Fin de contour : Partir au point de départ



RETOUR À UN POINT

Le retour à un point fournit un guidage de retour au point enregistré dans Vue véhicule et Vue parcelle. Dans la vue véhicule, une flèche dirige le véhicule vers le point établi. Dans Vue parcelle, le point seul est affiché.

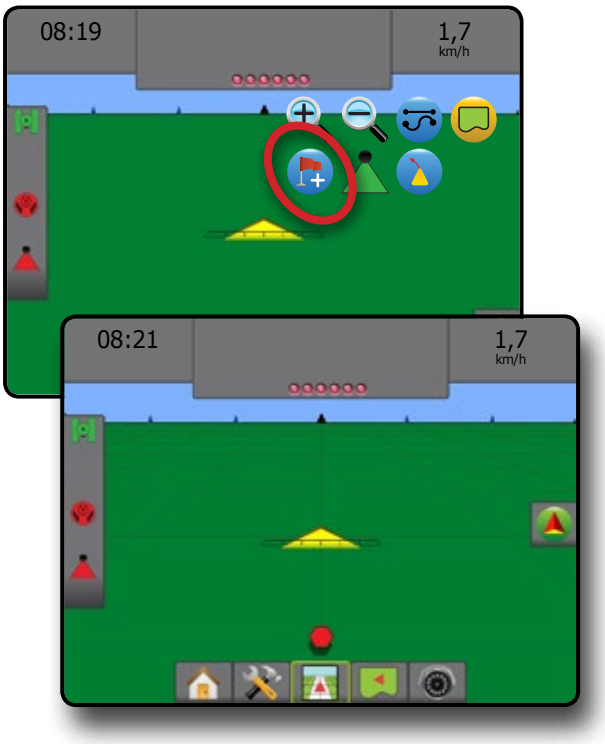
Un point de retour est spécifique à la tâche et restera actif dans la tâche active jusqu'à son annulation.

Enregistrer un point de retour

Pour enregistrer un point de retour :

1. Avancez jusqu'à la position souhaitée pour le point de retour .
2. Appuyez sur l'onglet OPTIONS DE NAVIGATION ET DE GUIDAGE pour afficher les options de navigation.
3. Appuyez sur l'icône AJOUTER UN POINT .

Illustration 6-37: Point de retour défini - Vue véhicule



Supprimer le point de retour

Pour supprimer le point de retour enregistré :

1. Appuyez sur l'onglet OPTIONS DE NAVIGATION ET DE GUIDAGE pour afficher les options de navigation.
2. Appuyez sur l'icône SUPPRIMER POINT .

L'icône Supprimer point n'est disponible que lorsque le guidage du point de retour est actif.

Illustration 6-38: Supprimer point

Guidage du point de retour

Pour afficher la distance et le guidage jusqu'au point de retour défini :

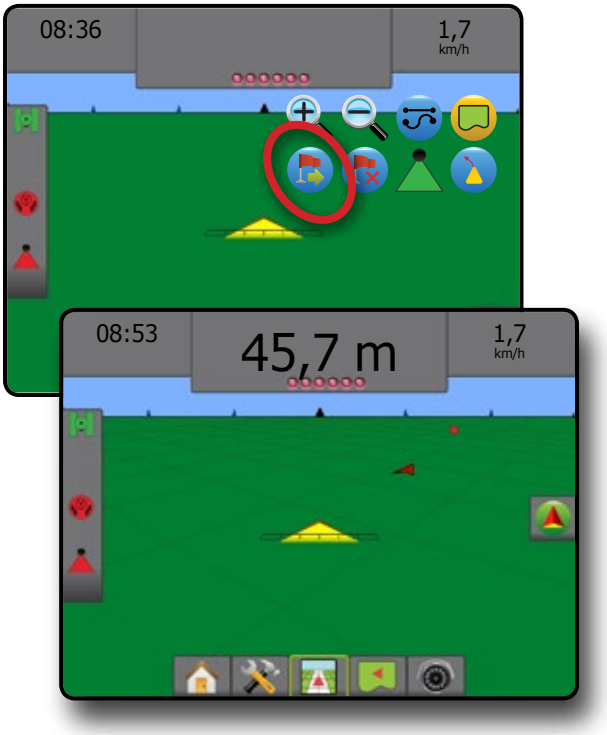
1. Appuyez sur l'onglet OPTIONS DE NAVIGATION ET DE GUIDAGE pour afficher les options de navigation.
2. Appuyez sur l'icône RETOUR AU GUIDAGE D'UN POINT .

La console va commencer à fournir des informations de distance sur la barre de guidage depuis le véhicule jusqu'au point enregistré.

Utilisez l'icône SUPPRIMER RETOUR AU POINT DE GUIDAGE pour masquer la distance et le guidage au point enregistré.

Le guidage ne peut pas être calculé lorsque « ? » apparaît dans la barre de guidage.

Illustration 6-39: Retour au point de guidage : Vue véhicule



BOOMPILOT

Un seul tronçon

Si un câble intelligent SmartCable ou module de commande de tronçon (SDM) n'est pas en place, BoomPilot est utilisé pour mettre en marche ou arrêter toutes les rampes. Une seule largeur de tronçon de rampe va être montrée et la barre d'état n'aura pas d'icône.

NOTE : si un câble intelligent SmartCable ou module de commande de tronçon (SDM) n'est pas en place, veillez consulter la section SmartCable ou SDM pour plus amples informations.

Console seulement

Pour arrêter ou mettre en marche une application à l'aide de la console :

1. Appuyez sur l'onglet OPTIONS DE NAVIGATION ET DE GUIDAGE pour afficher les options de navigation.
2. Appuyez sur l'icône BOOMPILOT.

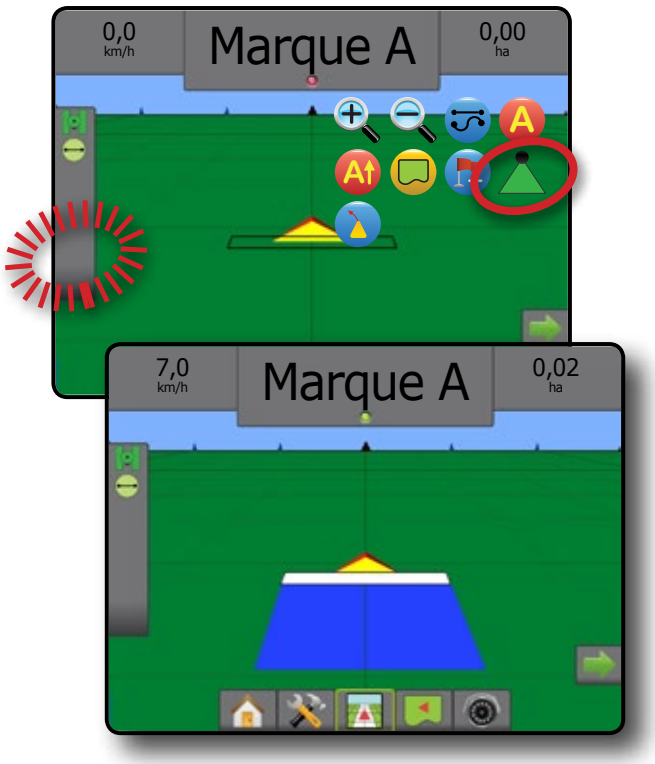
NOTE : le GPS est indisponible quand l'icône BOOMPILOT est grisée .

Dans des surfaces où l'application n'est pas nécessaire :

◀Appuyez sur l'icône BOOMPILOT.

Appuyez sur l'icône BOOMPILOT une fois de plus pour reprendre l'application.

Illustration 6-40: Toutes les rampes en position Arrêt/Marche : Pas de SDM



Avec interrupteur de tâches marche/arrêt en option

BoomPilot peut être substitué à l'aide interrupteur de tâches marche/arrêt en option.

NOTE : si l'interrupteur de tâches Marche/Arrêt est en position « Marche », tout le tronçon sera activé et l'icône BOOMPILOT n'aura pas d'effet.

Utilisation de l'interrupteur marche/arrêt de travail

Pour arrêter ou mettre en marche une application à l'aide de l'interrupteur de tâches marche/arrêt :

1. Mettez l'interrupteur de tâches marche/arrêt à la position « marche ».

Pour arrêter ou mettre en marche une application à l'aide de la l'interrupteur de tâches marche/arrêt :

1. Mettez l'interrupteur de tâches marche/arrêt à la position « arrêt ».

Utilisation de la console

Pour contrôler l'application à l'aide de la console :

1. L'interrupteur de tâches marche/arrêt doit rester en position « arrêt ».
2. Appuyez sur l'onglet OPTIONS DE NAVIGATION ET DE GUIDAGE pour afficher les options de navigation.
3. Appuyez sur l'icône BOOMPILOT.

NOTE : le GPS est indisponible quand l'icône BOOMPILOT est grisée .

Dans des surfaces où l'application n'est pas nécessaire :

1. Appuyez sur l'icône BOOMPILOT.

Appuyez sur l'icône BOOMPILOT une fois de plus pour reprendre l'application.

SmartCable ou module de commande de tronçon

Si un SmartCable ou un module de commande de tronçon (SDM) est installé, BoomPilot sert à régler la commande de tronçon automatique sur arrêt/manuel, automatique ou tout en marche.

NOTE : si un SmartCable ou module de commande de tronçon (SDM) n'est pas installé, veuillez consulter Un seul tronçon pour avoir un exemple.

Le GPS est indisponible quand l'icône BOOMPILOT est grisée. L'icône de la barre État du BoomPilot sera sur arrêt/manuel.

Illustration 6-41: Automatique pour tous les tronçons sur mode

Console seulement

Pour passer BoomPilot à automatique :

1. Appuyez sur l'onglet OPTIONS DE NAVIGATION ET DE GUIDAGE pour afficher les options de navigation.
2. Appuyez sur l'icône BOOMPILOT.
   ◀Automatique : l'icône de la barre d'état deviendra verte

Dans des surfaces où l'application n'est pas nécessaire :

1. Appuyez sur l'onglet OPTIONS DE NAVIGATION ET DE GUIDAGE pour afficher les options de navigation.
2. Appuyez sur l'icône BOOMPILOT.
   ◀Arrêt/manuel : l'icône de la barre d'état deviendra rouge

Appuyez sur l'icône BOOMPILOT une fois de plus pour reprendre l'application.

Pour mettre tous les tronçons en marche :

1. Appuyez sur l'onglet OPTIONS DE NAVIGATION ET DE GUIDAGE pour afficher les options de navigation.
2. Appuyez et maintenez l'icône BOOMPILOT.
   ◀Tous en marche : l'icône de la barre d'état devient jaune

Contrôleur de vitesse ou Switchbox

Pour basculer BoomPilot entre arrêt/manuel et automatique quand un contrôleur de vitesse ou une console de commutation est installé sur le système :

1. Mettez l'interrupteur principal du contrôleur de vitesse en position « Marche ».
   Les interrupteurs de tronçons de rampe individuels doivent rester en position « Arrêt ».
2. Appuyez sur l'onglet OPTIONS DE NAVIGATION ET DE GUIDAGE pour afficher les options de navigation.
3. Appuyez sur l'icône BOOMPILOT.
   ◀Automatique : l'icône de la barre d'état deviendra verte

Dans des surfaces où l'application n'est pas nécessaire :

1. Appuyez sur l'onglet OPTIONS DE NAVIGATION ET DE GUIDAGE pour afficher les options de navigation.
2. Appuyez sur l'icône BOOMPILOT.
   ◀Arrêt/manuel : l'icône de la barre d'état deviendra rouge

Appuyez sur l'icône BOOMPILOT une fois de plus pour reprendre l'application.

OU

1. Arrêtez manuellement l'interrupteur principal du contrôleur de vitesse pour fermer les rampes.
   ◀Arrêt/manuel : l'icône de la barre d'état deviendra rouge

Mettez l'interrupteur principal en position « marche » pour reprendre l'application.

Pour mettre tous les tronçons en marche :

1. Appuyez sur l'onglet OPTIONS DE NAVIGATION ET DE GUIDAGE pour afficher les options de navigation.
2. Appuyez et maintenez l'icône BOOMPILOT.
   ◀Tous en marche : l'icône de la barre d'état va devenir jaune

Contrôleur de vitesse avec module interne de commande de tronçon

Lorsque vous utilisez un contrôleur de vitesse avec un module de commande de tronçon interne, l'interrupteur principal et les interrupteurs de tronçon de rampe doivent être en position « Marche ».

Interrupteur de tâches marche/arrêt

Une fois installé, l'interrupteur de tâches marche/arrêt doit rester en position « arrêt » pour toutes les options de configuration.

Configuration de l'interrupteur Boompilot de Matrix Pro GS

Système BoomPilot (ABSC)	Contrôleur de vitesse		RC avec SDM interne			
	Principal	Interrupteurs de rampe	Principal	Interrupteurs de rampe	Interrupteur de tâches	Icône de pulvérisation
Mode automatique	Marche	Arrêt	Marche	Marche	Arrêt	
Mode manuel	Marche	Marche	Marche	Marche	Arrêt	

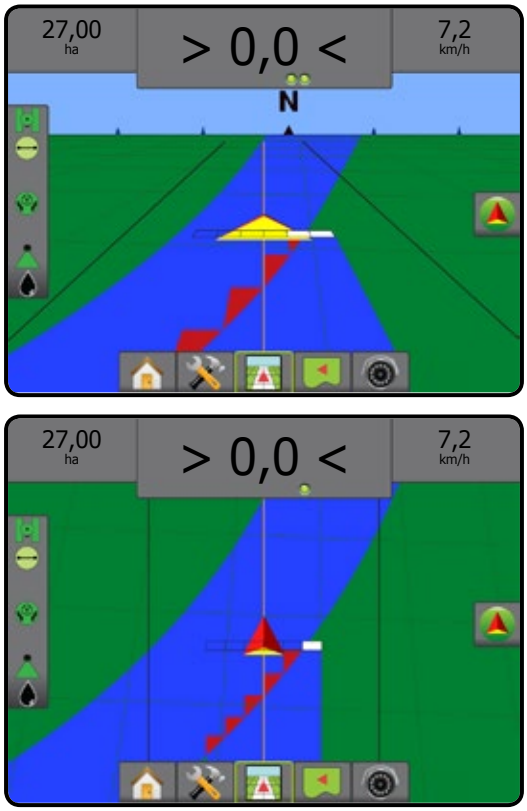
ZOOM AVANT/ARRIÈRE

Vue véhicule

Zoom avant/arrière et perspective est utilisé pour modifier la vue véhicule ou la perspective jusqu'à l'horizon, depuis la vue à partir du véhicule jusqu'à la vue depuis le ciel.

- Zoom avant va modifier la vue en vue véhicule en affichant une boussole sur l'horizon
- Zoom arrière va modifier la vue en vue depuis le ciel

Illustration 6-42: Du zoom avant au zoom arrière



Vue Parcelle

Zoom avant/arrière est utilisé pour modifier la zone visible de la carte.

- Zoom avant va diminuer le champ de visibilité de la carte
- Zoom arrière va augmenter le champ de visibilité de la carte

MODE DÉPLACEMENT DE CARTE

Alors que dans le guidage Vue parcelle, le mode déplacement de carte permet le positionnement manuel de l'écran comme désiré. La position excentrée sur l'écran sera conservée jusqu'à ce qu'une pression soit exercée sur l'icône des limites.

Pour entrer dans le mode déplacement de carte à travers l'écran :

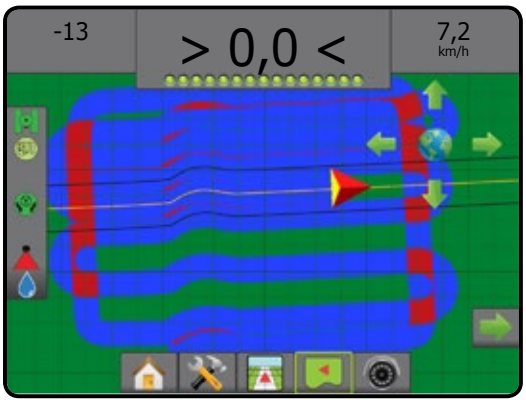
1. Appuyez sur l'icône OPTIONS D'ÉCRAN.
2. Appuyez sur
   - ► ET GLISSEZ L'ÉCRAN dans la direction correspondante pour déplacer la vue sur l'écran.
   - ► FLÈCHES dans la direction correspondante pour déplacer la vue sur l'écran (en bas, à gauche, à droite, en haut).
   - ► L'icône VUE DES LIMITES pour centrer un véhicule sur l'écran et étendre la vue d'écran sur la plus large surface disponible.

NOTE : appuyez et maintenez enfoncées les FLÈCHES pour modifier rapidement les paramètres.

Pour fermer les options du mode de déplacement de carte :

1. Appuyez sur l'icône FERMER OPTIONS.

Illustration 6-43: Mode déplacement de carte



OPTIONS SPÉCIFIQUES REALVIEW

Le guidage RealView permet l'affichage d'une image vidéo en direct au lieu d'une image générée par ordinateur.

Si un module de sélection vidéo (VSM) est installé sur le système, deux (2) options de vidéo sont disponibles :

- ▶ Une seule image caméra : une (1) de jusqu'à huit (8) entrées de caméra peut être sélectionnée pour changer la vue de l'entrée vidéo.
- ▶ Image caméra partagée : une (1) des deux (2) jeux de quatre (4) entrées de caméra (A/B/C/D ou E/F/G/H) peut être sélectionnée pour partager l'écran en quatre alimentations vidéo séparées.

Également disponible :

- ▶ Capture d'image caméra RealView : enregistre une image fixe de la vue actuelle sur l'écran dans une clé USB

Les options de guidage RealView comprennent également le guidage par vidéo, un indicateur d'angle de braquage et la capture d'image caméra.

Illustration 6-44: Options RealView

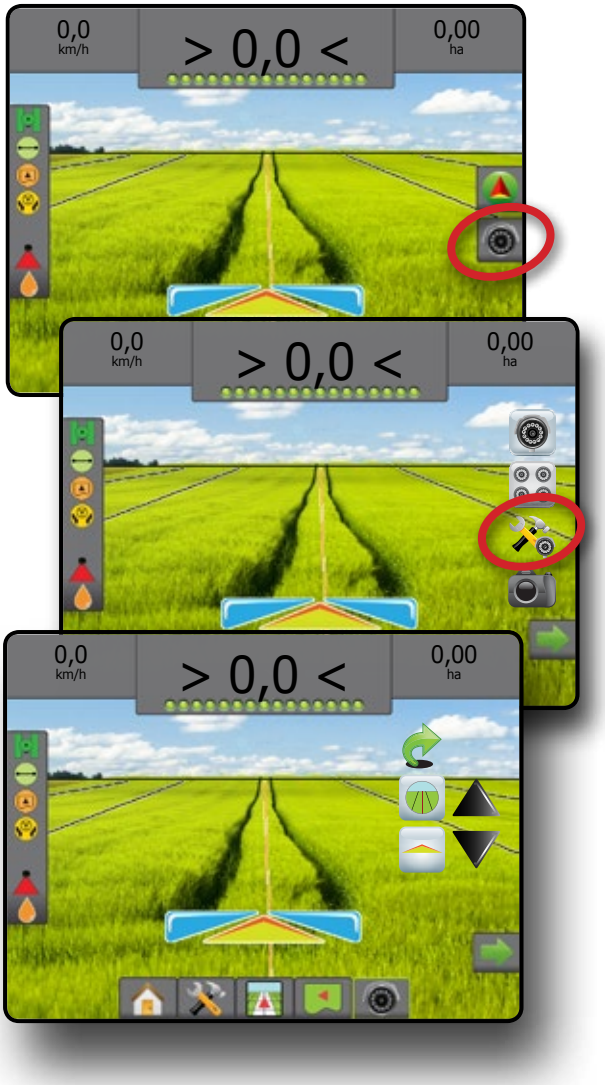


Illustration 6-45: Sélection d'une seule caméra

Illustration 6-46: Sélection de vue partagée

Options de configuration RealView

Les options de configuration RealView accèdent aux outils de guidage supplémentaires, notamment le guidage par vidéo et un indicateur d'angle de braquage.

Pour accéder aux options RealView :

1. Appuyez sur l'icône OPTIONS REALVIEW pour afficher les options RealView
2. Appuyez sur l'icône OPTIONS DE GUIDAGE REALVIEW.
3. Sélectionnez :
   - ▶ Guidage par vidéo : superpose des lignes à la vidéo pour une aide à la navigation.
   - ▶ Indicateur d'angle de braquage : affiche la direction dans laquelle il faut régler le volant.
   - ▶ Réglage de la ligne sur l'horizon ▲ ▼ : ajuste la ligne d'horizon sur l'écran en haut ou en bas

Illustration 6-47: Options de configuration RealView

CHAPITRE 7 - GPS

GPS permet de configurer le type de GPS, le port du GPS et le PRN, ainsi que pour voir les informations sur l'état du GPS.

GPS

NOTE : ces paramètres sont nécessaires pour le guidage assisté/ automatique et le fonctionnement du capteur de dévers, ainsi que pour le bon fonctionnement des dispositions.

1. Appuyez sur l'onglet CONFIGURATION .
2. Appuyez sur GPS.
3. Sélectionnez :
   - ▶ Type de GPS : défini pour accepter les transmissions de la source de GPS
   - ▶ Port GPS : définit le port de communication du (D)GPS
   - ▶ Informations sur l'état du GPS : affiche des informations au sujet de GGA/VTG (débits de données), du nombre de satellites, HDOP, PRN, de la qualité du GGA, du récepteur GPS, de la version du récepteur et de la zone UTM
   - ▶ Programmation du récepteur : permet une programmation directe du récepteur GPS grâce à une interface de ligne de commande
   - ▶ PRN : sélectionne le PRN SBAS qui fournira les données de la correction de l'écart de GNSS.
   - ▶ Autre PRN : lorsque le PRN n'est pas automatique, un deuxième PRN SBAS remplaçant fournira un deuxième ensemble de données de la correction de l'écart du GNSS
4. Appuyez sur la flèche RETOUR ou sur l'onglet CONFIGURATION pour revenir à l'écran principal de configuration.

Illustration 7-1: GPS

Type de GPS

Le type de GPS peuvent être personnalisé pour accepter les transmissions de source GPS (uniquement les signaux non corrigés), transmissions de source DGPS (signaux différentiellement corrigés seulement) ou les deux types de signaux.

1. Appuyez sur la flèche DESCENDANTE pour accéder à la liste des options.
2. Sélectionnez :
   - ▶ GPS uniquement : signaux non corrigés
   - ▶ DGPS uniquement : signaux différentiellement corrigés
   - ▶ GPS/DGPS : soit le type de signal
   - ▶ GPS+GLONASS : signaux non corrigés émis par les deux systèmes GPS et GLONASS

Illustration 7-2: Type de GPS

NOTE : lorsque « GPS+GLONASS » est sélectionné, PRN n'est pas disponible, ni indiqué sur l'écran.

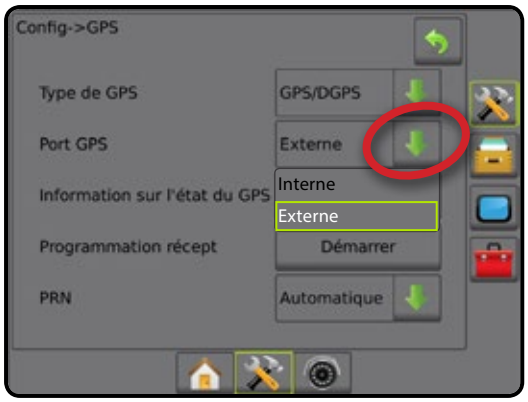
Port GPS

Le port COM peut être défini sur « Interne » pour utiliser le (D)GPS interne (s'il y en a un) et faire des transmissions ou sur « Externe » pour recevoir des données (D)GPS externes.

1. Appuyez sur la flèche DESCENDANTE pour accéder à la liste des options.
2. Sélectionnez :
   - ▶ Interne : utilise le (D)GPS interne (s'il y en a un) et fait des transmissions
   - ▶ Externe : reçoit des données (D)GPS externes

NOTE : travailler avec des signaux GPS tels qu'Omnistar HP/XP ou RTK exigera que le port GPS soit défini sur Externe.

Illustration 7-3: Port GPS



Conditions de configuration minimales du récepteur extérieur

Avant que la matrice ne relie et ne travaille avec un récepteur GPS externe, ces conditions de configuration minimales doivent être remplies.

Paramètres de port de série	
Débit en bauds :	19 200
Bits de données :	8
Parité :	Aucun
Bits d'arrêt :	1

Exigences de connexion de port de série

Câble mâle à 9 broches série RS-232

NOTE : il est possible qu'un adaptateur de modem Null soit nécessaire en fonction des broches du récepteur.

Chaînes de NMEA	
GGA	5 Hz
VTG facultatif	5 Hz, 2 Hz, hors
ZDA	0,2 Hz

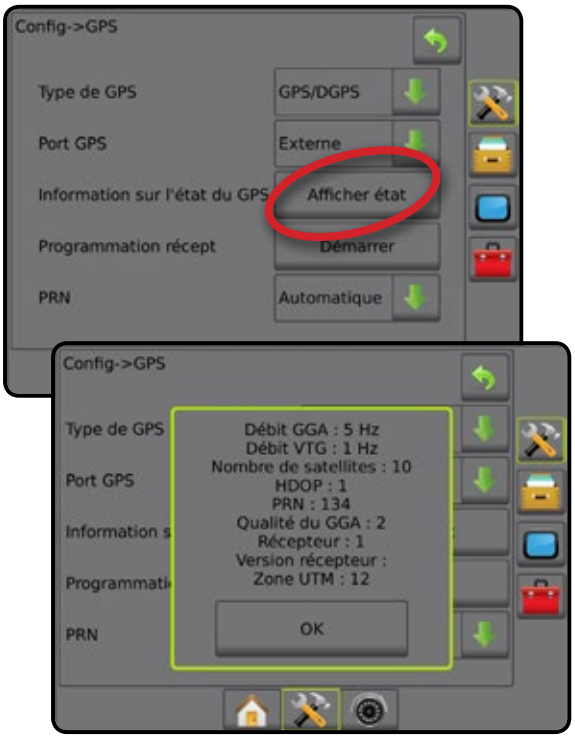
Informations sur l'état du GPS

État du GPS affiche un instantané de l'information sur l'état actuel du GPS.

1. Appuyez sur **Voir état**.
2. Voir état comprend :
   - ◀Débits de données GGA/VTG : le nombre de positions GPS par seconde.
   - ◀Nombre de satellites : le nombre de satellites GPS en vue (un minimum de 4 est nécessaire pour la DGPS)
   - ◀HDOP : une mesure de résistance de la géométrie du satellite dans le plan horizontal. Une valeur HDOP inférieure à 2 est préférable.
   - ◀PRN : l'identifiant du satellite DGPS actuel
   - ◀Qualité du GGA : l'indicateur de la qualité actuelle du signal GPS (voir le tableau GGA)
   - ◀Récepteur : l'indicateur actuel du récepteur
   - ◀Version de récepteur : la version du logiciel installé sur le récepteur
   - ◀Zone UTM : zone où se trouve actuellement
3. Appuyez sur **OK** pour revenir à l'écran de configuration de GPS

NOTE : si le GPS n'est pas disponible, toutes les entrées seront « Non valide »

Illustration 7-4: Informations sur l'état du GPS



Informations sur l'état du GPS sur les écrans de guidage

L'état du GPS affiche des informations concernant les vitesses des données, le nombre de satellites visibles, ainsi que la qualité et l'identification du satellite.

1. Appuyez sur l'icône ÉTAT DU GPS :

Conditions GGA

La qualité du GGA nécessaire pour être capable de fonctionner avec différents types de signaux peut varier. Voir le tableau ci-dessous pour les exigences.

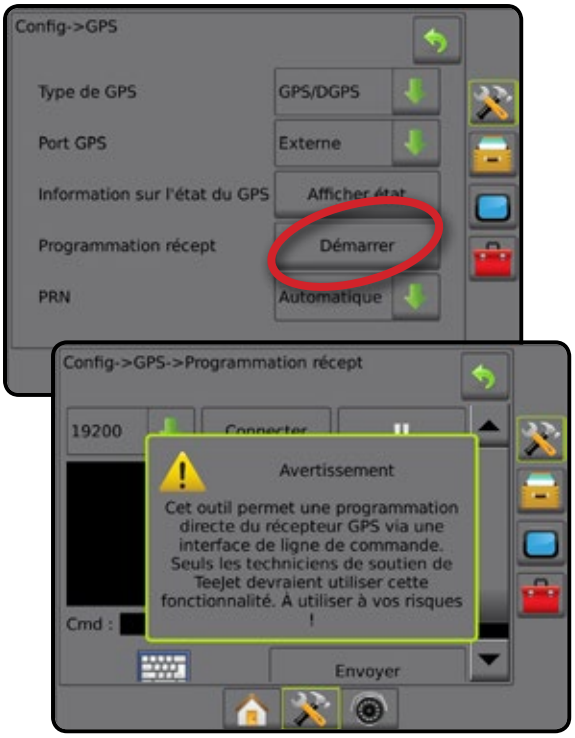
Service	Indicateur	Précision
GPS uniquement	1	<3 m
WAAS/EGNOS/Beacon	2	<1 m
RTK	4	4 cm
Omnistar HP/XP	5	10 cm
Glide/ClearPath	9	<1 m

Programmation récepteur

Programme permet une programmation directe du récepteur GPS grâce à une interface de ligne de commande. Seuls les techniciens d'assistance de TeeJet devraient utiliser cette fonctionnalité. À utiliser à vos risques et périls !

1. Appuyez sur **Démarrer**.
2. Ajustez la programmation selon les besoins.

Illustration 7-5: Programmation récept

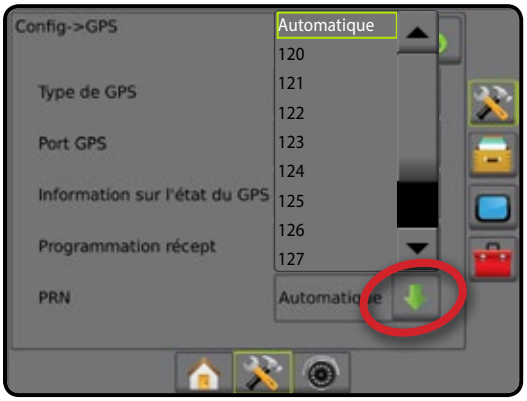


PRN

PRN : sélectionne le PRN SBAS qui fournira les données de la correction de l'écart de GNSS.

1. Appuyez sur la flèche DESCENDANTE pour accéder à la liste des options.
2. Sélectionnez :
   - ▶ Automatique : sélection automatique de PRN
   - ▶ Numéro : contactez votre revendeur local pour le numéro associé à votre lieu d'exploitation

Illustration 7-6: PRN



Autre PRN

Quand le PRN n'est pas automatique, un deuxième SBAS PRN remplaçant fournira un deuxième ensemble de données de la correction de l'écart du GNSS.

1. Appuyez sur la flèche DESCENDANTE pour accéder à la liste des options.
2. Sélectionnez :
   - ▶ Aucun : aucun autre numéro de PRN
   - ▶ Numéro : contactez votre revendeur local pour le numéro associé à votre lieu d'exploitation

Illustration 7-7: Autre PRN

PRN non affiché

Lorsque le type de GPS est défini sur « GPS+GLONASS », les options du PRN ne sont pas disponibles, ni affichées sur l'écran.

Illustration 7-8: PRN

CHAPITRE 8 - PARAMÉTRAGE DE DISPOSITION

Le paramétrage de la disposition est utilisé pour définir les différents paramètres liés à chaque mode ligne droite ou mode étagé.

Les paramètres varient si un SmartCable ou module de commande de tronçon (SDM) est en place.

Type de disposition

Type de disposition sélectionne le type de modèle d'application qui se rapproche le plus de votre système.

- En mode ligne droite : les tronçons de la rampe n'ont pas de longueur et sont sur une ligne à une distance fixe de l'antenne.
- En mode épandeur : une ligne virtuelle est alignée aux disques de livraison ; la longueur du tronçon ou des tronçons de l'application peut varier et celles-ci peuvent se trouver à des distances différentes par rapport à la ligne
- En mode étagé : une ligne virtuelle est alignée au tronçon 1 ; le tronçon ou les tronçons de l'application n'ont pas de longueur et peuvent se trouver à des distances différentes par rapport à l'antenne

Illustration 8-1: Type de disposition - ligne droite

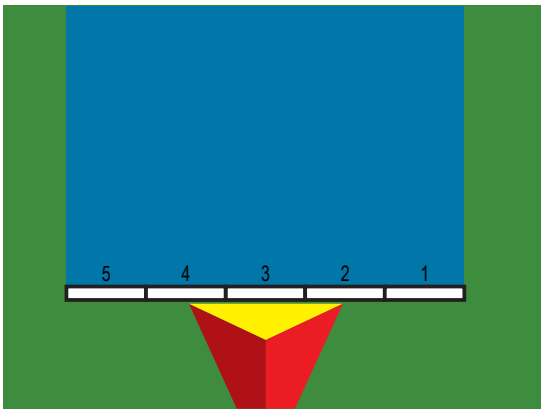


Illustration 8-3: Type de disposition - étagé

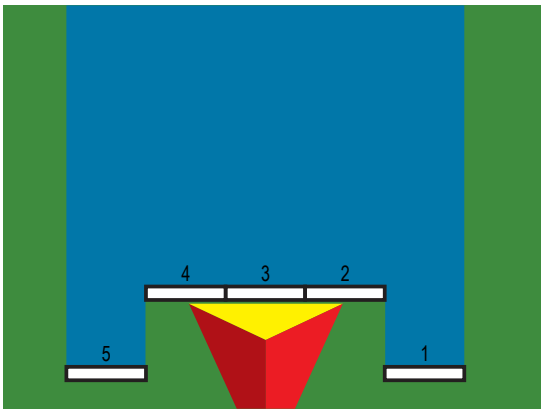
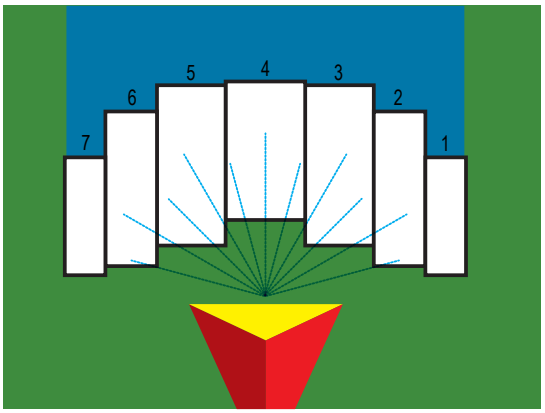


Illustration 8-2: Type de disposition - épandeur



Numéros de tronçons

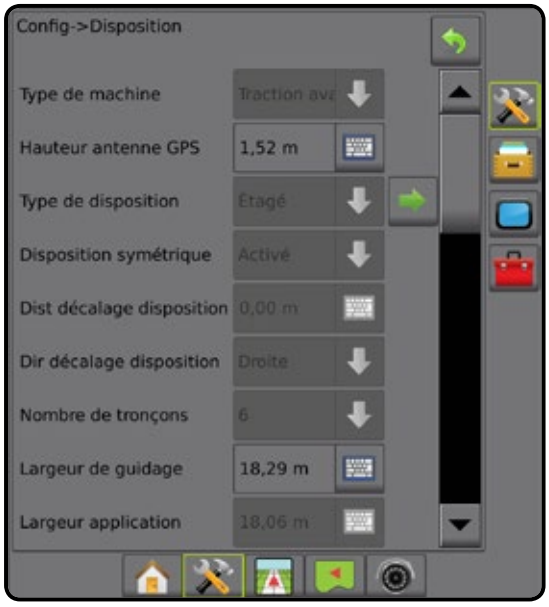
Les tronçons sont numérotés de gauche à droite, faisant face à la direction marche avant de la machine.

UTILISATION DE BASE DE L'ÉCRAN

Options indisponibles lorsque la tâche est active

Lorsqu'une tâche est active, certaines options de configuration ne sont pas disponibles. Reportez-vous au tableau de la structure du menu en mode d'installation de l'appareil pour obtenir des indications quant aux options qui ne sont pas accessibles.

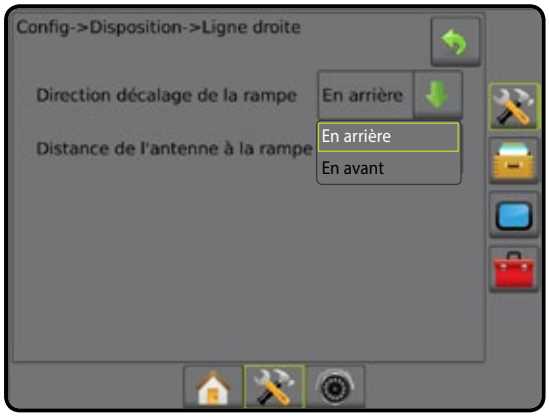
Illustration 8-4: Exemples d'options indisponibles



Sélections des menus déroulants

Appuyez sur la flèche DESCENDANTE pour accéder aux options. Utilisez les flèches ASCENDANTE/DESCENDANTE ou une barre de défilement si nécessaire pour faire défiler la liste élargie. Sélectionnez l'option appropriée. Pour fermer la liste sans sélectionner une option, tapez n'importe où sur l'écran à l'extérieur du menu déroulant.

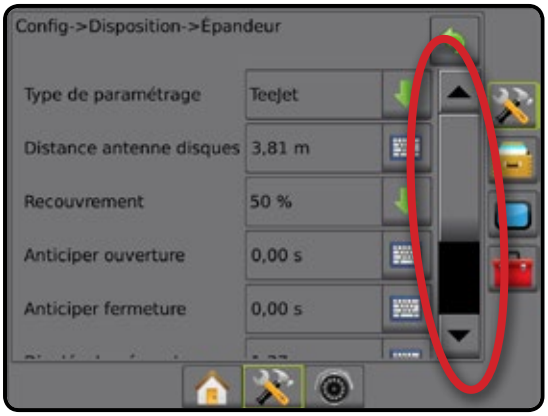
Illustration 8-5: Exemple de menu déroulant



Défilement des écrans

Certains écrans ont plus d'informations ou d'options qui n'apparaissent pas au-delà de l'écran actuel. Utilisez les flèches ASCENDANTE/DESCENDANTE ou barre coulissante pour accéder à des options supplémentaires ou des informations pas actuellement visibles sur l'écran.

Illustration 8-6: Exemple de défilement d'écran

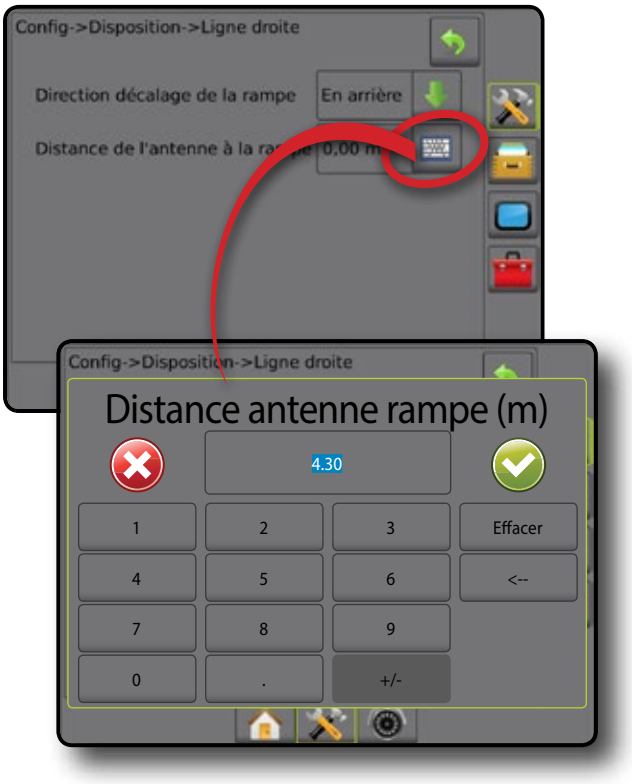


Écran de saisie

Appuyez sur l'icône CLAVIER . Utilisez le pavé numérique pour entrer une valeur.

Appuyez sur l'icône ACCEPTER pour enregistrer les paramètres ou sur ANNULER pour laisser le clavier sans enregistrer.

Illustration 8-7: Exemple de clavier



CONFIGURATION D'UN SEUL TRONÇON

Configuration d'un seul tronçon est utilisée quand un SmartCable ou un module de commande de tronçon (SDM) n'est pas sur le système. Toute la zone de la rampe ou de livraison est considérée comme un tronçon.

NOTE : si un SmartCable ou module de commande de tronçon (SDM) est en place, reportez-vous à « Configuration de SmartCable ou module de commande de tronçon » pour consulter les étapes de configuration.

1. Appuyez sur l'onglet CONFIGURATION .
2. Appuyez sur **Disposition**.
3. Sélectionnez :
   - ▶ Type de machine : permet de sélectionner le type de machine qui représente plus fidèlement votre machine.
   - ▶ Hauteur de l'antenne GPS : permet de mesurer la hauteur de l'antenne à partir du sol. La plage est de 0,0 à 10,0 mètres.
   - ▶ Type de disposition : permet de sélectionner la disposition des tronçons pour l'emplacement du produit appliqué.
   - ▶ Distance de décalage de disposition ❶ : permet de saisir la distance entre l'axe médian de la machine et le centre de la disposition La plage est de 0,0 à 10,0 mètres.

     NOTE : pour obtenir des instructions d'installation détaillées, reportez-vous à la section Décalage de disposition du présent chapitre.
   - ▶ Direction de décalage de disposition ❶ : direction entre l'axe médian de la machine et le centre de la disposition lorsqu'on fait face à la direction marche avant de la machine
   - ▶ Largeur de guidage : permet de saisir la distance entre les lignes de guidage. La plage est de 1,0 à 75,0 mètres.
   - ▶ Largeur d'application [type de disposition ligne droite] : permet de saisir la largeur totale de la disposition.
   - ▶ Largeur de travail [type de disposition épandeur] : permet de saisir la largeur totale de la disposition.
   - ▶ Alarme de zone d'application : permet d'établir une alerte signalant la sortie ou l'entrée dans une zone d'application
   - ▶ Heure de sortie alerte d'application : lorsque l'alarme de zone d'application est activée, permet de définir le temps imparti avant la sortie d'une zone d'application, moment auquel l'alarme sonnera. La plage est de 0 à 10 secondes.
   - ▶ Heure d'entrée alerte d'application : lorsque l'alerte de zone d'application est activée, permet de définir le temps imparti avant l'entrée dans une zone d'application, moment auquel l'alerte sonnera. La plage est de 0 à 10 secondes.
4. Appuyez sur la flèche PAGE SUIVANTE pour mettre en place les options du type de disposition spécifique sélectionné.

Illustration 8-8: Disposition : un seul tronçon

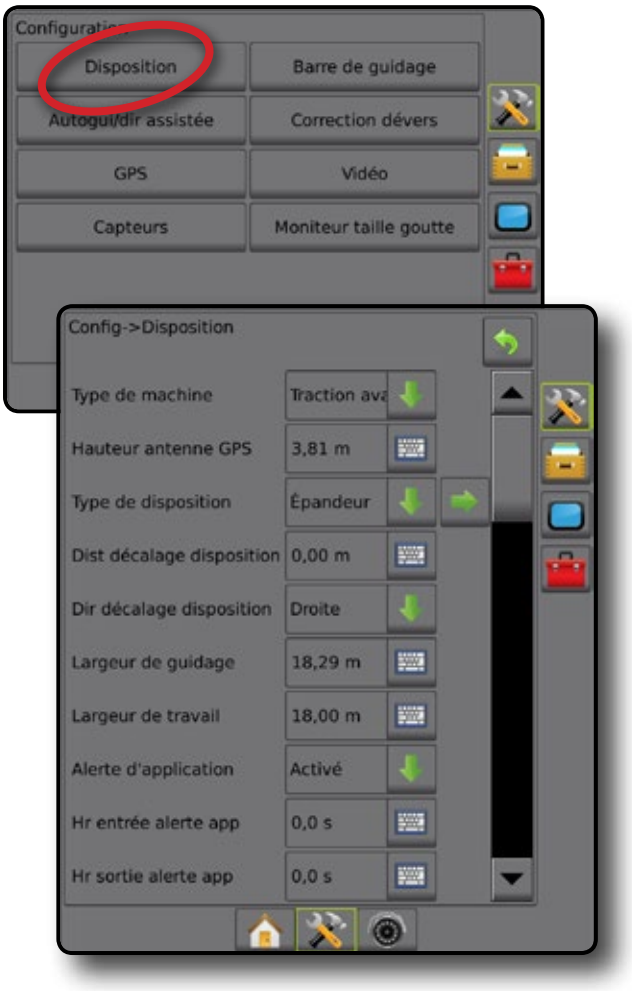
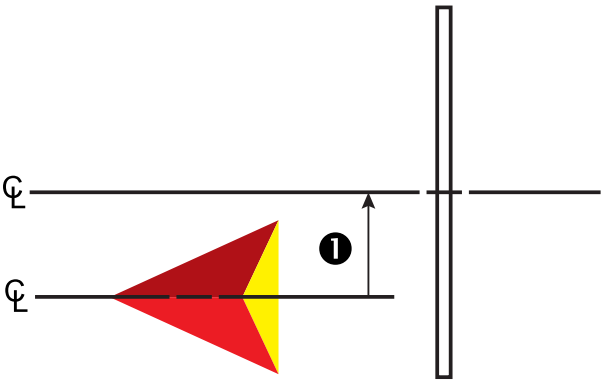


Illustration 8-9: Distance et direction du décalage de disposition



Type de disposition ligne droite

1. Sélectionnez le type de disposition **Ligne droite** sur l'écran de disposition.
2. Appuyez sur la flèche PAGE SUIVANTE.
3. Sélectionnez :
   - ▶ Direction de décalage de rampe : permet de sélectionner si la rampe est située à l'avant ou l'arrière de l'antenne GPS lorsque le véhicule se dirige vers l'avant
   - ▶ Distance de l'antenne à la rampe ❶ : permet de saisir la distance entre l'antenne GPS et la rampe. La plage est de 0,0 à 50,0 mètres.
4. Appuyez sur la flèche RETOUR pour revenir à l'écran de disposition ou sur l'onglet latéral CONFIGURATION pour revenir à l'écran de configuration principal.

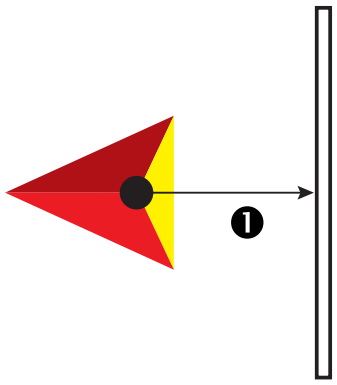
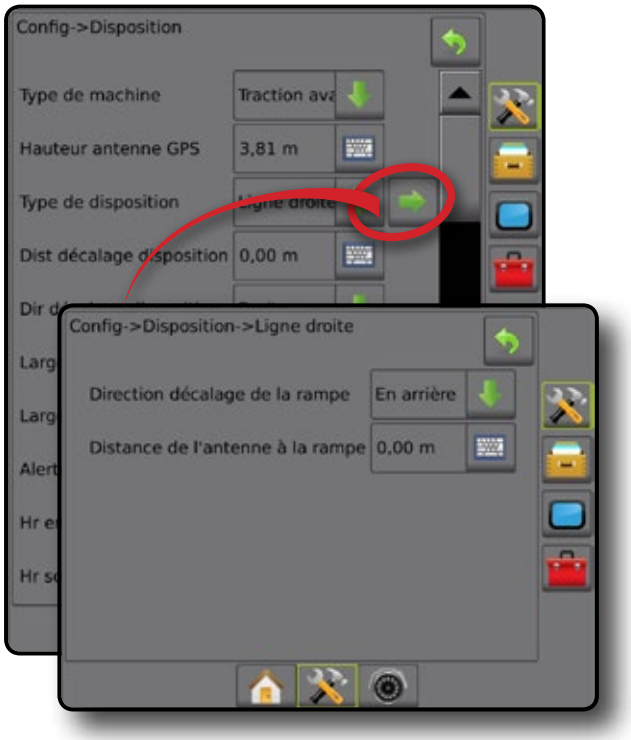


Illustration 8-10: Options de paramétrage de la disposition en mode ligne droite



Type de disposition d'épandeur TeeJet

1. Sélectionnez le type de disposition **Épandeur** sur l'écran de disposition.
2. Appuyez sur la flèche PAGE SUIVANTE.
3. Sélectionnez :
   - ▶ Type de configuration : permet de sélectionner le type d'épandeur **TeeJet**
   - ▶ Distance de l'antenne aux disques ❶ : permet de saisir la distance entre l'antenne GPS et les disques de livraison ou le mécanisme de dispersion. La plage est de 0,0 à 50,0 mètres.
   - ▶ Distance de décalage d'épandage ❷ : permet de saisir la distance de décalage entre les disques, ou mécanisme de dispersion, et le lieu où le produit initialement touche le sol. La plage est de 0,0 à 75,0 mètres.
   - ▶ Longueur d'épandage ❸ : permet de saisir la longueur d'application pour le tronçon. La plage est de 0,0 à 75,0 mètres.
4. Appuyez sur la flèche RETOUR pour revenir à l'écran de disposition ou sur l'onglet latéral CONFIGURATION pour revenir à l'écran de configuration principal.

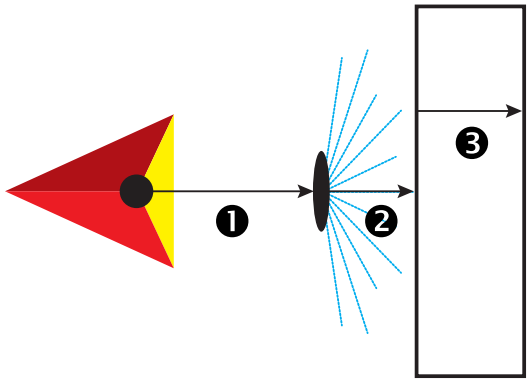
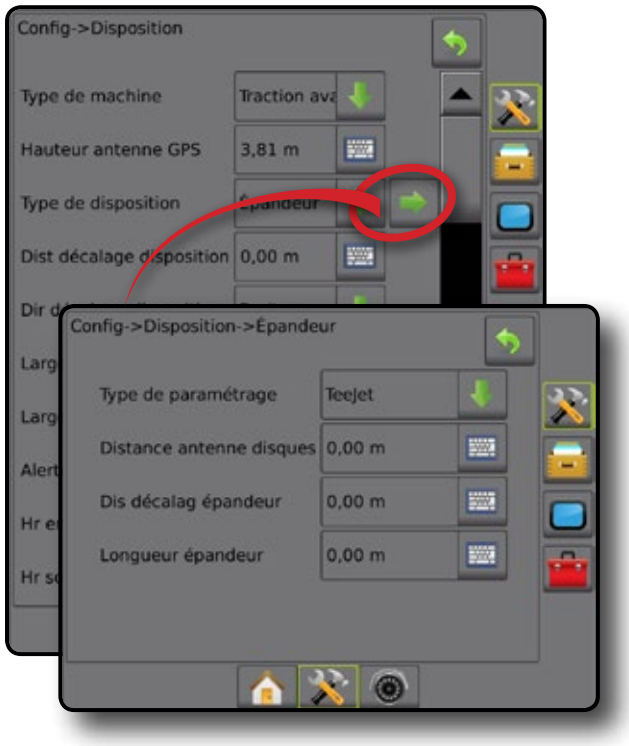


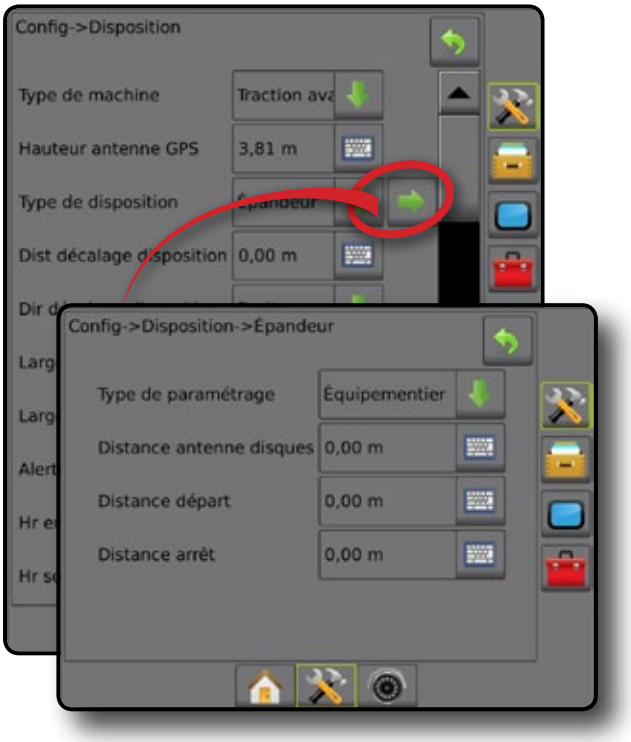
Illustration 8-11: Options de paramétrage de disposition en mode épandeur TeeJet



Type de disposition d'épandeur d'équipementier

1. Sélectionnez le type de disposition **Épandeur** sur l'écran de disposition.
2. Appuyez sur la flèche PAGE SUIVANTE .
3. Sélectionnez :
   - ▶ Type de paramétrage : permet de sélectionner le type d'épandeur **équipementier**
   - ▶ Distance de l'antenne aux disques : permet de saisir la distance entre l'antenne GPS et les disques de livraison ou le mécanisme de dispersion. La plage est de 0,0 à 50,0 mètres.
   - ▶ Distance de départ : permet de définir la distance de départ au moment de sortir d'une surface traitée. Référez-vous au fabricant de l'épandeur pour obtenir les valeurs.
   - ▶ Distance d'arrêt : permet de définir la distance d'arrêt au moment d'entrer dans une surface traitée. Référez-vous au fabricant de l'épandeur pour obtenir les valeurs.
4. Appuyez sur la flèche RETOUR pour revenir à l'écran de disposition ou sur l'onglet latéral CONFIGURATION pour revenir à l'écran de configuration principal.

Illustration 8-12: Options de paramétrage de disposition en mode épandeur d'équipementier



CONFIGURATION DE SMARTCABLE OU MODULE DE COMMANDE DE TRONÇON

La configuration de SmartCable ou du module de commande de tronçon est utilisée quand un SmartCable ou un module de commande de tronçon (SDM) est installé sur le système. La zone de la rampe ou de livraison peut être saisie jusqu'à 15 tronçons. Chaque tronçon peut varier en largeur et en mode épandeur, peut varier en longueur. Parmi les options supplémentaires disponibles avec un SDM : chevauchement d'application, délai d'application et mode étagé.

NOTE : si un SmartCable ou module de commande de tronçon (SDM) n'est pas en place, veillez consulter « Configuration d'un seul tronçon » pour voir les étapes de configuration.

1. Appuyez sur l'onglet CONFIGURATION .
2. Appuyez sur **Disposition**.
3. Sélectionnez :
   - ▶ Type de machine : permet de sélectionner le type de machine qui représente plus fidèlement votre machine.
   - ▶ Hauteur de l'antenne GPS : permet de mesurer la hauteur de l'antenne à partir du sol. La plage est de 0,0 à 10,0 mètres.
   - ▶ Type de disposition : permet de sélectionner la disposition des tronçons pour l'emplacement du produit appliqué.
   - ▶ Agencement de la disposition symétrique : permet d'établir si les tronçons sont jumelés et partagent ainsi les mêmes valeurs de largeur, de décalage et de longueur.
   - ▶ Distance de décalage de disposition ❶ : permet de saisir la distance entre l'axe médian de la machine et le centre de la disposition La plage est de 0,0 à 10,0 mètres.

     NOTE : pour obtenir des instructions d'installation détaillées, reportez-vous à la section Décalage de disposition du présent chapitre.
   - ▶ Direction de décalage de disposition ❶ : direction entre l'axe médian de la machine et le centre de la disposition lorsqu'on fait face à la direction marche avant de la machine
   - ▶ Nombre de tronçons de la disposition : permet de sélectionner le nombre de tronçons de la disposition
   - ▶ Largeur de guidage : permet de saisir la distance entre les lignes de guidage. La plage est de 1,0 à 75,0 mètres.
   - ▶ Largeur d'application [type de disposition ligne droite ou type de disposition étagé] : permet de saisir la largeur totale de tous les tronçons de la disposition. Chaque tronçon peut avoir une largeur différente. Les tronçons sont numérotés de gauche à droite, faisant face à la direction marche avant de la machine. La plage pour chaque tronçon est de 0,0 à 75,0 mètres. La largeur totale pour l'ensemble des tronçons doit être supérieure à 1,0 mètre.
   - ▶ Largeur de travail [type de disposition épandeur] : permet de saisir la largeur totale de tous les tronçons de la disposition. Chaque tronçon peut avoir une largeur différente. Les tronçons sont numérotés de gauche à droite, faisant face à la direction marche avant de la machine. La plage pour chaque tronçon est de 0,0 à 75,0 mètres. La largeur totale pour l'ensemble des tronçons doit être supérieure à 1,0 mètre.
4. Appuyez sur la flèche PAGE SUIVANTE pour configurer les options de disposition spécifique.

Illustration 8-13: Disposition : Smartcable ou module de commande de tronçon

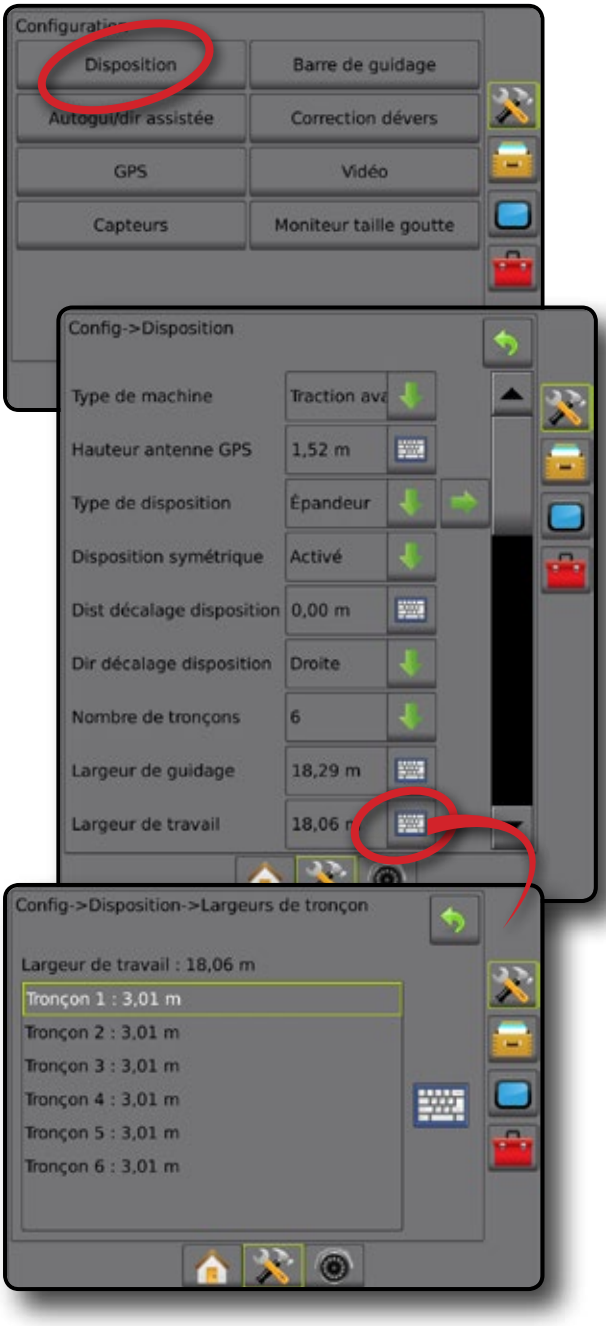
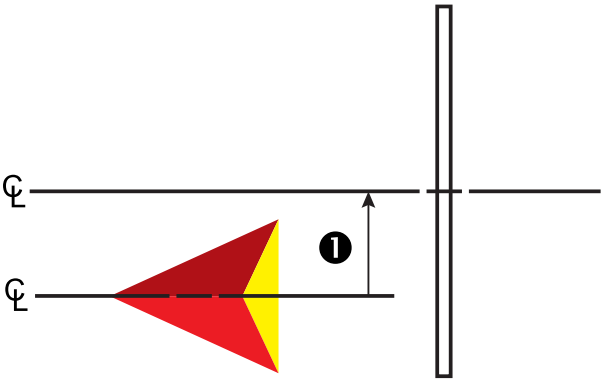


Illustration 8-14: Distance et direction du décalage de disposition



Type de disposition ligne droite

1. Sélectionnez le type de disposition **Ligne droite** sur l'écran de disposition.
2. Appuyez sur la flèche PAGE SUIVANTE.
3. Sélectionnez :
   - ▶ Direction de décalage de rampe : permet de sélectionner si la rampe est située à l'avant ou l'arrière de l'antenne GPS lorsque le véhicule se dirige vers l'avant
   - ▶ Distance de l'antenne à la rampe ❶ : permet de saisir la distance entre l'antenne GPS et la rampe. La plage est de 0,0 à 50,0 mètres.
   - ▶ Recouvrement : permet de sélectionner la quantité de recouvrement autorisé lorsque les tronçons sont activés et désactivés lorsque vous utilisez la commande automatique de tronçon de rampe
   - ▶ Anticiper ouverture : permet de définir l'heure d'allumage de chaque tronçon au moment d'entrer dans une zone n'ayant pas été appliquée. Si l'application s'allume trop tôt au moment d'entrer dans une zone non appliquée, baissez l'heure de l'anticipation d'allumage. Si l'application s'allume trop tard, augmentez l'heure de l'anticipation d'allumage. La plage est de 0 à 10 secondes.
   - ▶ Anticiper fermeture : permet de définir l'heure d'extinction de chaque tronçon au moment d'entrer dans une zone ayant été appliquée. Si l'application s'éteint trop tôt au moment d'entrer dans une zone d'application, baissez l'heure de l'anticipation d'extinction. Si l'application s'éteint trop tard, augmentez l'heure de l'anticipation d'extinction. La plage est de 0 à 10 secondes.
4. Appuyez sur la flèche RETOUR pour revenir à l'écran de disposition ou sur l'onglet latéral CONFIGURATION pour revenir à l'écran de configuration principal.

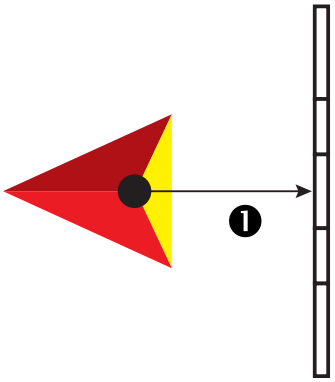


Illustration 8-15: Options de paramétrage de la disposition en mode ligne droite

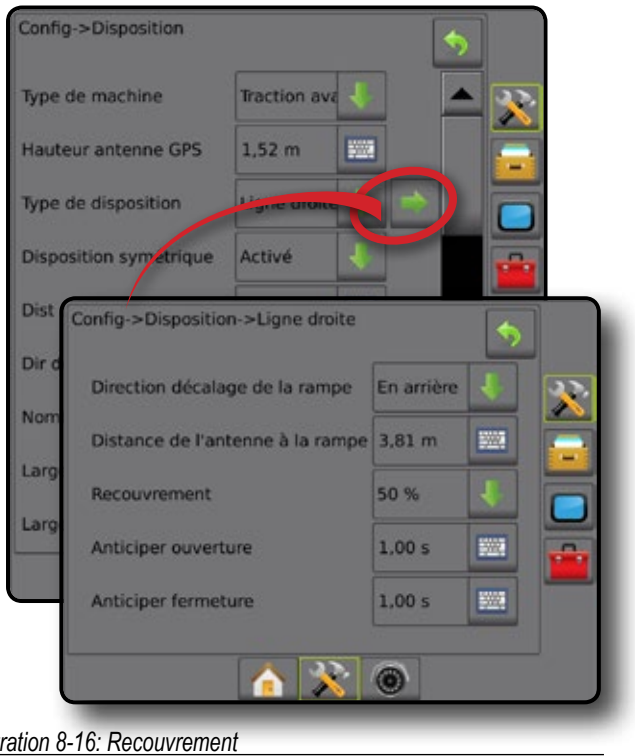
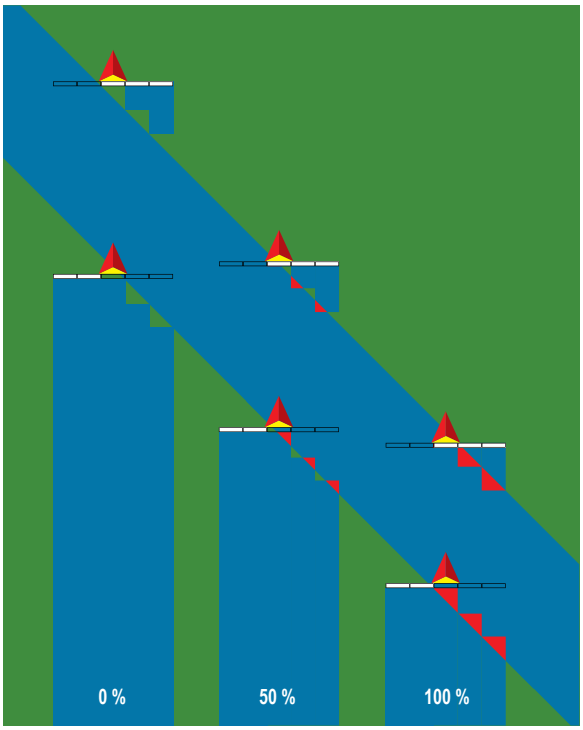


Illustration 8-16: Recouvrement



Type de disposition d'épandeur TeeJet

1. Sélectionnez le type de disposition **Épandeur** sur l'écran de disposition.
2. Appuyez sur la flèche PAGE SUIVANTE.
3. Sélectionnez :
   - ▶ Type de paramétrage : permet de sélectionner le type d'épandeur **TeeJet**
   - ▶ Distance de l'antenne aux disques ❶ : permet de saisir la distance entre l'antenne GPS et les disques de livraison ou le mécanisme de dispersion. La plage est de 0,0 à 50,0 mètres.
   - ▶ Recouvrement : permet de sélectionner la quantité de recouvrement autorisé lorsque les tronçons sont activés et désactivés lorsque vous utilisez la commande automatique de tronçon de rampe
   - ▶ Anticiper ouverture : permet de définir l'heure d'allumage de chaque tronçon au moment d'entrer dans une zone n'ayant pas été appliquée. Si l'application s'allume trop tôt au moment d'entrer dans une zone non appliquée, baissez l'heure de l'anticipation d'allumage. Si l'application s'allume trop tard, augmentez l'heure de l'anticipation d'allumage. La plage est de 0 à 10 secondes.
   - ▶ Anticiper fermeture : permet de définir l'heure d'extinction de chaque tronçon au moment d'entrer dans une zone ayant été appliquée. Si l'application s'éteint trop tôt au moment d'entrer dans une zone d'application, baissez l'heure de l'anticipation d'extinction. Si l'application s'éteint trop tard, augmentez l'heure de l'anticipation d'extinction. La plage est de 0 à 10 secondes.
   - ▶ Distance de décalage d'épandage ❷ : permet de saisir la distance de décalage entre les disques, ou mécanisme de dispersion, et le lieu où le produit touche initialement le sol au tronçon 1.
   - ▶ Décalage de tronçon ❸ : permet de saisir la distance de décalage entre le bord d'attaque du tronçon 1 (la ligne de décalage d'épandage) et le bord de chaque tronçon. Le tronçon 1 est toujours de 0,0 mètres. Tous les autres tronçons peuvent être de distances différentes. Les tronçons sont numérotés de gauche à droite, faisant face à la direction marche avant de la machine. La plage est de 0,0 à 75,0 mètres.
   - ▶ Longueur d'épandage ❸ : permet de saisir la longueur d'application pour chaque tronçon. Chaque tronçon peut être de longueur différente. Les tronçons sont numérotés de gauche à droite, faisant face à la direction marche avant de la machine. La plage est de 0,0 à 75,0 mètres.
4. Appuyez sur la flèche RETOUR pour revenir à l'écran de disposition ou sur l'onglet latéral CONFIGURATION pour revenir à l'écran de configuration principal.

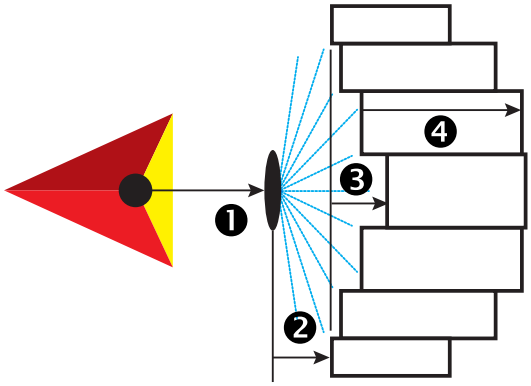


Illustration 8-17: Options de paramétrage de disposition en mode épandeur TeeJet

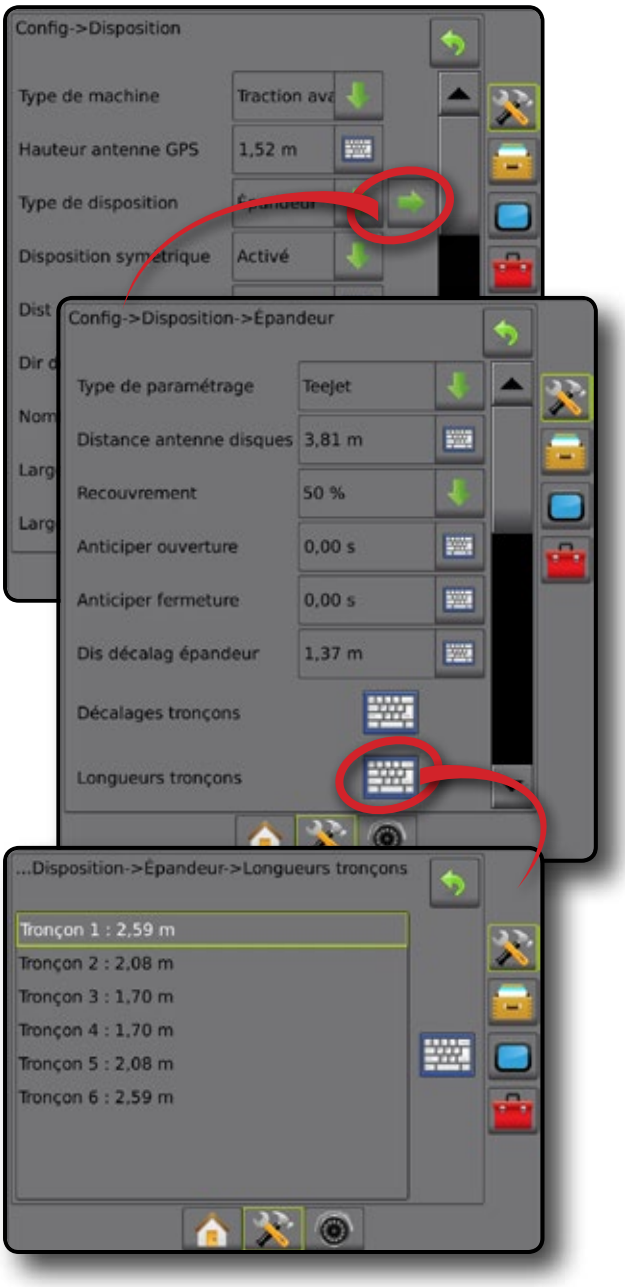
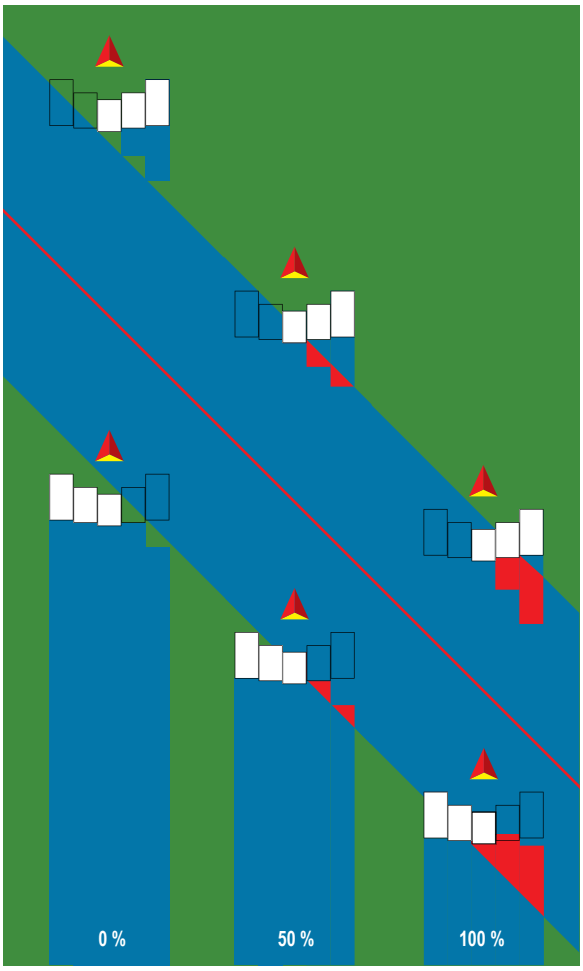


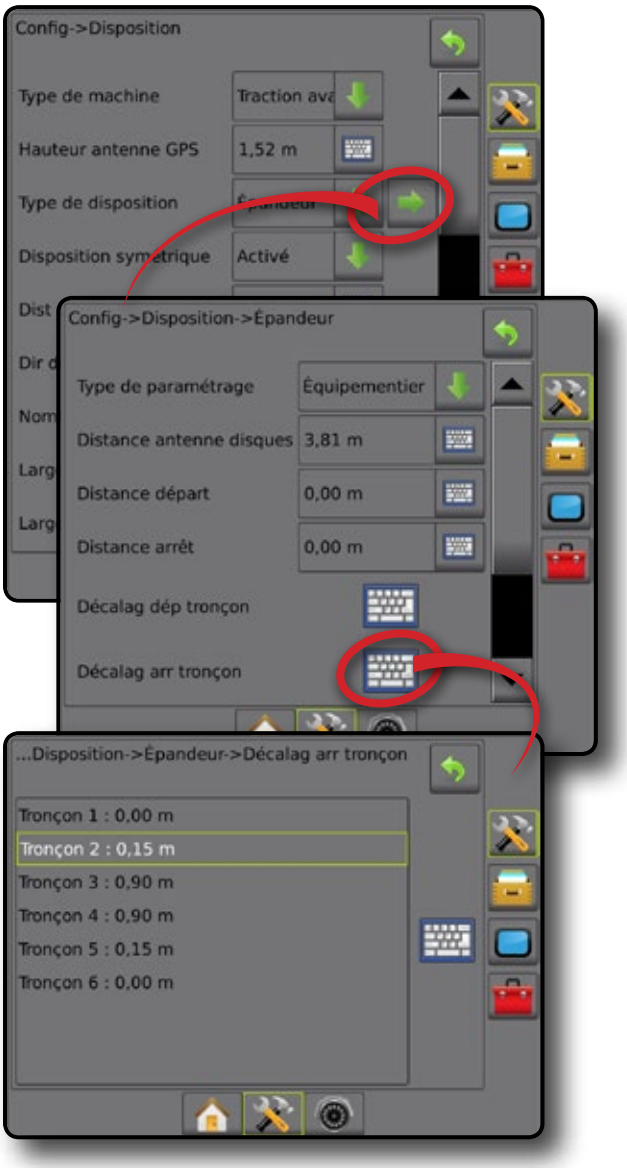
Illustration 8-18: Recouvrement



Type de disposition d'épandeur d'équipementier

1. Sélectionnez le type de disposition **Épandeur** sur l'écran de disposition.
2. Appuyez sur la flèche PAGE SUIVANTE.
3. Sélectionnez :
   - ▶ Type de paramétrage : permet de sélectionner le type d'épandeur **équipementier**.
   - ▶ Distance de l'antenne aux disques : permet de saisir la distance entre l'antenne GPS et les disques de livraison ou le mécanisme de dispersion. La plage est de 0,0 à 50,0 mètres.
   - ▶ Distance de départ : permet de définir la distance de départ au moment de sortir d'une surface traitée. Référez-vous au fabricant de l'épandeur pour obtenir les valeurs.
   - ▶ Distance d'arrêt ; permet de définir la distance d'arrêt au moment d'entrer dans une surface traitée. Référez-vous au fabricant de l'épandeur pour obtenir les valeurs.
   - ▶ Décalages de départ de tronçon : permet de définir la distance de décalage entre le bord d'attaque du tronçon 1 et le bord d'attaque de chaque tronçon. Le tronçon 1 est toujours de 0,0 mètres. Tous les autres tronçons peuvent être de distances différentes. Les tronçons sont numérotés de gauche à droite, faisant face à la direction marche avant de la machine. Référez-vous au fabricant de l'épandeur pour obtenir les valeurs.
   - ▶ Décalages d'arrêt de tronçon : permet de définir la distance de décalage entre le bord d'attaque du tronçon 1 et le bord de fuite de chaque tronçon. Chaque tronçon peut être de distances différentes. Les tronçons sont numérotés de gauche à droite, faisant face à la direction marche avant de la machine. Référez-vous au fabricant de l'épandeur pour obtenir les valeurs.
4. Appuyez sur la flèche RETOUR pour revenir à l'écran de disposition ou sur l'onglet latéral CONFIGURATION pour revenir à l'écran de configuration principal.

Illustration 8-19: Options de paramétrage de disposition en mode épandeur d'équipementier

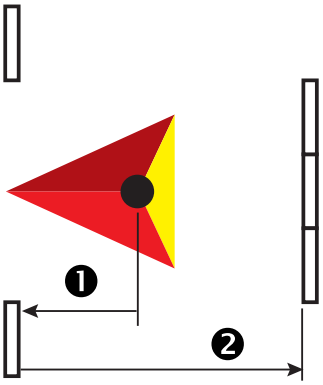


Type de disposition étagé

1. Sélectionnez le type de disposition **Décalé** sur l'écran de disposition.
2. Appuyez sur la flèche PAGE SUIVANTE.
3. Sélectionnez :
   - ▶ Direction de décalage du tronçon 1 : permet d'établir si le tronçon 1 (le point zéro des décalages de tronçon) est situé à l'avant ou à l'arrière de l' antenne GPS lorsque le véhicule se dirige vers l'avant.
   - ▶ Distance de l'antenne au tronçon 1 ❶ : permet de saisir la distance entre l'antenne GPS et le tronçon 1 (le point zéro des décalages de tronçon). La plage est de 0,0 à 50,0 mètres.

- ▶ Recouvrement : permet de sélectionner la quantité de recouvrement autorisé lorsque les tronçons sont activés et désactivés lorsque vous utilisez la commande automatique de tronçon de rampe
- ▶ Temporisation de marche : permet de définir le temps au moment où chaque tronçon sera activé lorsque vous entrez dans une zone qui n'a pas été traitée. Si l'application est activée trop tôt au moment d'entrer dans une zone non traitée, diminuez la temporisation de marche. Si l'application est activée trop tard, augmentez la temporisation de marche. La plage est de 0 à 10 secondes.
- ▶ Temporisation d'arrêt : permet de définir le temps auquel chaque tronçon sera désactivé au moment d'entrer dans une zone qui n'a pas été traitée. Si l'application est désactivée trop tôt au moment d'entrer dans une surface traitée, diminuez la temporisation d'arrêt. Si l'application est désactivée trop tard, diminuez la temporisation d'arrêt. La plage est de 0 à 10 secondes.
- ▶ Décalages de tronçon ❷ : permet de définir la distance entre le tronçon 1 (distance de l'antenne au tronçon 1) et chaque tronçon. La valeur de décalage positive déplacera le tronçon derrière le tronçon 1. La valeur de décalage négative déplacera le tronçon devant le tronçon 1. Le tronçon 1 est toujours de 0 mètres. Tous les autres tronçons peuvent être de distances différentes. Les tronçons sont numérotés de gauche à droite, faisant face à la direction marche avant de la machine. La plage est de -75,0 à 75,0 mètres.

4. Appuyez sur la flèche RETOUR pour revenir à l'écran de disposition ou sur l'onglet latéral CONFIGURATION pour revenir à l'écran de configuration principal.



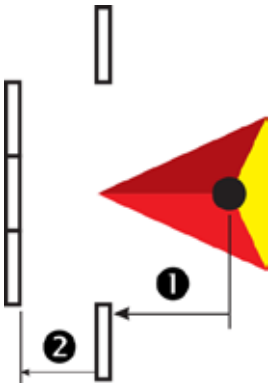


Illustration 8-20: Options de paramétrage de disposition en mode étagé

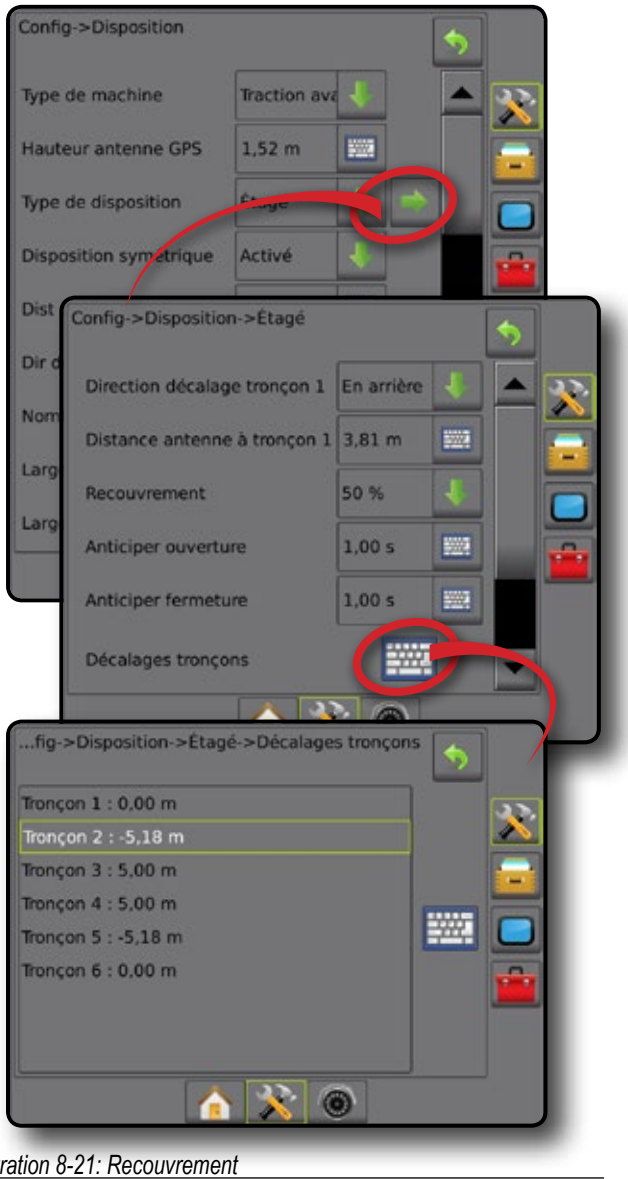
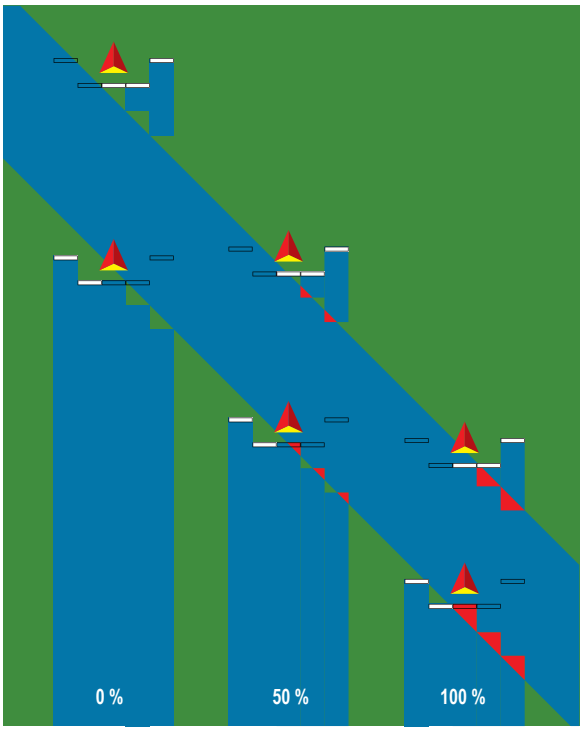


Illustration 8-21: Recouvrement



AJUSTEMENT DE LA DISTANCE DE DÉCALAGE DE DISPOSITION

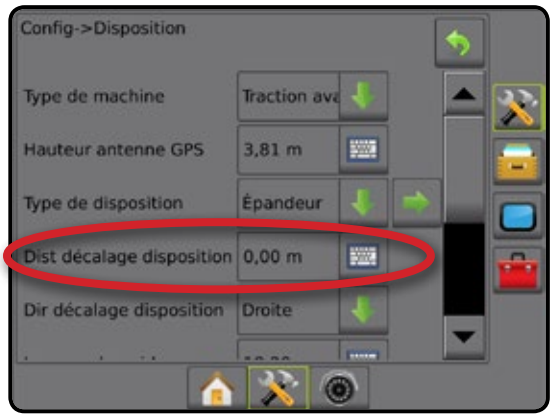
La distance de décalage de disposition permet de saisir la distance entre l'axe médian de la machine et le centre de la disposition. Lorsque la cartographie sur écran n'affiche aucun recouvrement ou lacune, mais que l'application sur parcelle produit un recouvrement ou une lacune en permanence vers un seul côté dans la direction du voyage, un ajustement de la distance de décalage de disposition doit être calculé et apporté à la valeur de la distance de décalage de la disposition.

Si vous utilisez un pulvérisateur ou épandeur autopropulsé, utilisez le calcul d'ajustement de décalage par GPS pour calculer l'ajustement de la distance de décalage de la disposition.

Si vous utilisez une disposition à traction ou à traîneau, utilisez le calcul d'ajustement de décalage de disposition pour calculer l'ajustement de distance de décalage de la disposition.

NOTE : lors de l'utilisation du guidage assisté/automatique, si la cartographie sur écran montre des recouvrements et des lacunes, il pourrait être nécessaire d'apporter des ajustements aux paramètres du guidage assisté/automatique.

Illustration 8-22: Distance de décalage de disposition



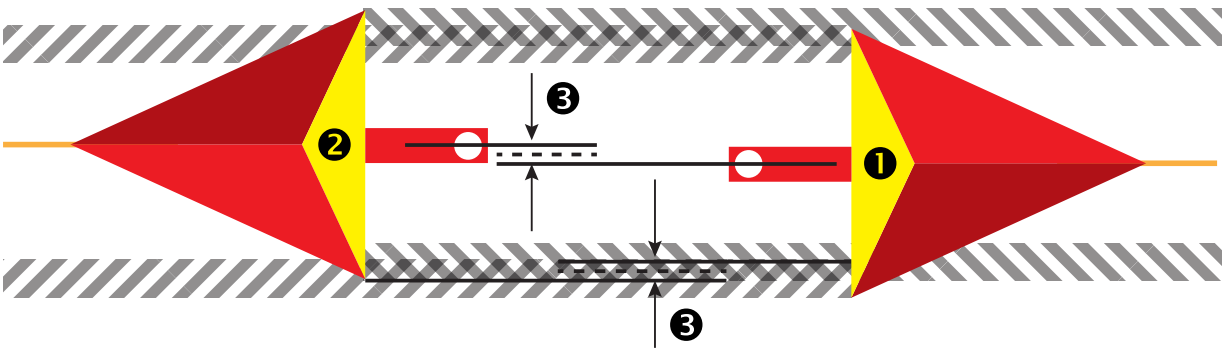
Calcul d'ajustement de décalage du GPS

Pour calculer un ajustement de décalage de GPS à l'aide de la même ligne de guidage :

1. Créez une ligne droite AB.
2. Avec le guidage assisté/automatique, roulez sur le col ❶ à au moins 30 mètres et placez les drapeaux sur la barre de tirage ou à côté de la machine.
3. Faites demi-tour et engagez le guidage assisté/automatique sur le col ❷ sur la même ligne de guidage AB. Placez les drapeaux sur la barre de tirage ou à côté de la machine, ou arrêtez-vous lorsque vous êtes sur la ligne de guidage AB à côté des drapeaux que vous avez placés sur le col ❶.
4. Mesurez la différence ❸ entre les drapeaux du col ❶ et sur le col ❷.
5. Divisez la distance mesurée ❸ en deux. Cette différence sera l'ajustement de décalage.
6. Augmentez ou diminuez la distance de décalage au besoin en fonction du lieu où le recouvrement de l'application sur la parcelle se produit et de la configuration de la direction du décalage de la disposition.

Recouvrement d'application sur parcelle	Paramètres de décalage actuels		
	Direction de décalage = gauche	Direction de décalage = droite	Direction de décalage = droite distance de décalage = 0 m
À droite du col ❶	augmentez la valeur de décalage de la distance	diminuez la valeur de décalage de la distance	augmentez la valeur de décalage de la distance
À gauche du col ❶	diminuez la valeur de décalage de la distance	augmentez la valeur de décalage de la distance	changez la valeur de la direction de décalage de la disposition à gauche et augmentez la valeur du décalage de la distance

Illustration 8-23: Distance de décalage de GPS



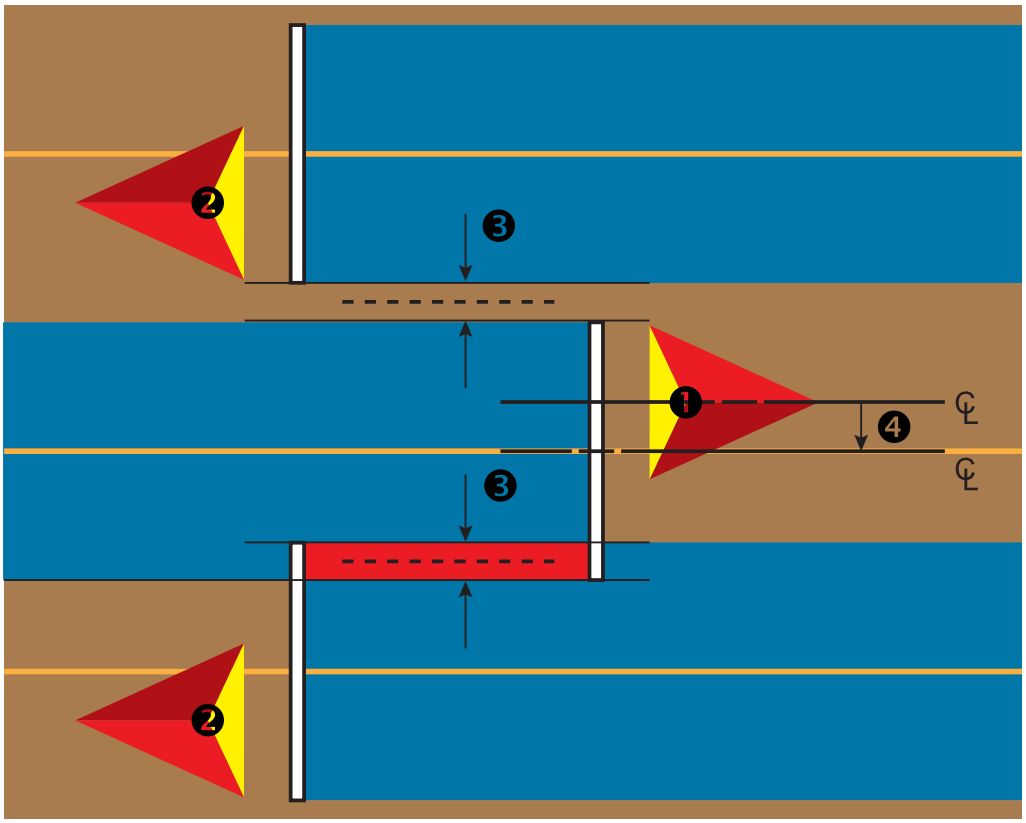
Ajustement du décalage de la disposition

Pour calculer un ajustement de directives de disposition à l'aide des lignes de guidage voisines :

1. Créez une ligne droite AB.
2. Avec le guidage assisté/automatique, roulez sur le col ❶ comme si vous opérez la disposition et placez les drapeaux sur les bords extérieurs de la disposition.
3. Faites demi-tour et engagez le guidage assisté/automatique sur le col ❷ sur la ligne de guidage AB. Placez des drapeaux supplémentaires sur les bords extérieurs de la disposition ou arrêtez-vous lorsque vous êtes sur la ligne directrice AB à côté des drapeaux que vous avez placés sur le col ❶.
4. Mesurez la différence ❸ entre les drapeaux du col ❶ et sur le col ❷.
5. Divisez la distance mesurée ❸ en deux. Cette différence sera l'ajustement de décalage.
6. Augmentez ou diminuez la distance de décalage ❹ au besoin en fonction du lieu où le recouvrement de l'application sur la parcelle se produit et de la configuration de la direction du décalage de la disposition.

Application sur parcelle	Paramètres de décalage actuels		
	Direction de décalage = gauche	Direction de décalage = droite	Direction de décalage = droite distance de décalage = 0 m
Recouvrement à droite du col ❶ ou Lacune à gauche du col ❶	augmentez la valeur de décalage de la distance	diminuez la valeur de décalage de la distance	augmentez la valeur de décalage de la distance
Recouvrement à gauche du col ❶ ou Lacune à droite du col ❶	diminuez la valeur de décalage de la distance	augmentez la valeur de décalage de la distance	changez la valeur de la direction de décalage de la disposition à gauche et augmentez la valeur du décalage de la distance

Illustration 8-24: Distance et direction du décalage de disposition



PARAMÈTRES USINE ET PLAGES

Un seul tronçon

Description	Réglages usine	Plage
Type de machine	Traction avant	
Hauteur de l'antenne GPS	3,81 m	0,0 à 10,0 m
Type de disposition	Ligne droite	
Distance de décalage de disposition	0,0 m	0,0 à 10,0 m
Direction de décalage de disposition	Droite	
Largeur de guidage	18,288 m	1,0 à 75,0 m
Largeur d'application/ largeur de travail	3,6576 m	1,0 à 75,0 m
Alarme de surface traitée	Désactivé	
Alarme de sortie	0,0 s	0,0 à 10,0 sec
Alarme d'entrée	0,0 s	0,0 à 10,0 sec

Type de disposition ligne droite

Description	Réglages usine	Plage
Direction de décalage de rampe	Vers l'arrière	
De l'antenne à la rampe	0,0 m	0,0 à 50,0 m

Type de disposition d'épandeur TeeJet

Description	Réglages usine	Plage
Type de paramétrage	TeeJet	
De l'antenne aux disques	0,0 m	0,0 à 50,0 m
Distance de décalage d'épandeur	0,0 m	0,0 à 75,0 m
Longueur d'épandeur	0,0 m	0,0 à 75,0 m

Type de disposition d'épandeur d'équipementier

Description	Réglages usine	Plage
Type de paramétrage	Équipementier	
De l'antenne aux disques	0,0 m	0,0 à 50,0 m
Distance de départ	Consultez le fabricant de l'épandeur pour obtenir la valeur	
Distance d'arrêt	Consultez le fabricant de l'épandeur pour obtenir la valeur	

SmartCable ou module de commande de tronçon

Description	Réglages usine	Plage
Type de machine	Traction avant	
Hauteur de l'antenne GPS	3,81 m	0,0 à 10,0 m
Type de disposition	Ligne droite	
Disposition symétrique	Activé	
Distance de décalage de disposition	0,0 m	0,0 à 10,0 m
Direction de décalage de disposition	Droite	
Nombre de tronçons de disposition	Dépend du câble ou SDM	
Largeur de guidage	18,288 m	1,0 à 75,0 m
Largeur d'application/ largeur de travail	La largeur totale pour l'ensemble des tronçons doit être supérieure à 1,0 mètre.	
Largeur de tronçon	3,6576 m	0,0 à 75,0 m

Type de disposition ligne droite

Description	Réglages usine	Plage
Direction de décalage de rampe	Vers l'arrière	
De l'antenne à la rampe	0,0 m	0,0 à 50,0 m
Recouvrement	50 %	
Temporisation de marche	1,0 s	0,0 à 10,0 sec
Temporisation d'arrêt	1,0 s	0,0 à 10,0 sec

Type de disposition d'épandeur TeeJet

Description	Réglages usine	Plage
Type de paramétrage	TeeJet	
De l'antenne aux disques	0,0 m	0,0 à 50,0 m
Recouvrement	50 %	
Temporisation de marche	0,0 s	0,0 à 10,0 sec
Temporisation d'arrêt	0,0 s	0,0 à 10,0 sec
Distance de décalage d'épandeur	0,0 m	0,0 à 75,0 m
Décalage de tronçon	0,0 m	0,0 à 75,0 m
Longueur d'épandeur	0,0 m	0,0 à 75,0 m

Type de disposition d'épandeur d'équipementier

Description	Réglages usine	Plage
Type de paramétrage	Équipementier	
De l'antenne aux disques	0,0 m	0,0 à 50,0 m
Distance de départ	Consultez le fabricant de l'épandeur pour obtenir la valeur	
Distance d'arrêt	Consultez le fabricant de l'épandeur pour obtenir la valeur	
Décalages départ tronçon	Consultez le fabricant de l'épandeur pour obtenir la valeur	
Décalages arrêt tronçon	Consultez le fabricant de l'épandeur pour obtenir la valeur	

Type de disposition étagé

Description	Réglages usine	Plage
Direction du décalage du tronçon 1	Vers l'arrière	
Distance de l'antenne au tronçon 1	0,0 m	0,0 à 50,0 m
Recouvrement	50 %	
Temporisation de marche	1,0 s	0,0 à 10,0 sec
Temporisation d'arrêt	1,0 s	0,0 à 10,0 sec
Décalages de tronçon	0,0 m	-75,0 à 75,0 m

CHAPITRE 9 - MONITEUR DE TAILLE DE GOUTTELETTES

La configuration du moniteur de taille de gouttelettes est utilisée pour configurer et activer le moniteur de taille de gouttelettes (DSM). Un kit d'interface de capteur de pression est nécessaire pour activer le moniteur de taille de gouttelettes. Le DSM est disponible sur toutes les pages de guidage par l'intermédiaire de la barre d'état.

CONFIGURATION DU MONITEUR DE TAILLE DE GOUTTELETTES

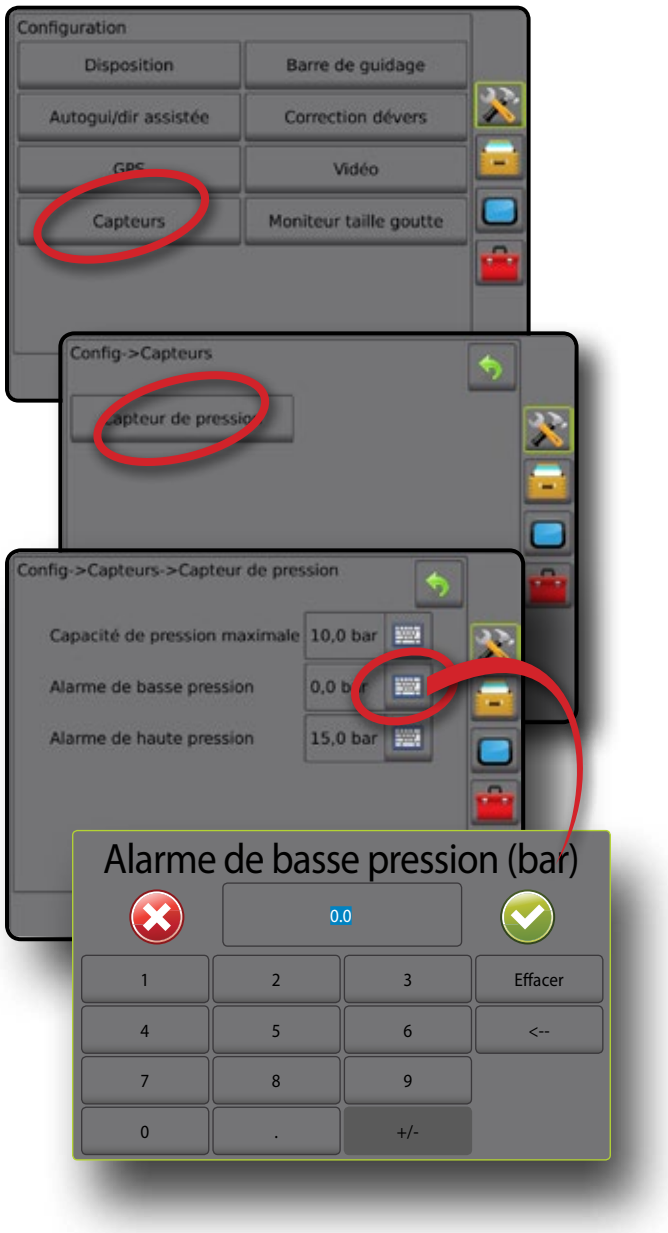
Capteur de pression

Lorsqu'un kit d'interface de capteur de pression est installé, les options du capteur de pression sont utilisées pour saisir les capacités de pression maximales spécifiées par le fabricant du capteur et définir les alarmes de haute et basse pression déterminées par l'utilisateur.

NOTE : si un kit d'interface de capteur de pression est utilisé, le moniteur de taille de gouttelettes sera disponible.

1. Appuyez sur l'onglet CONFIGURATION.
2. Appuyez sur **Capteurs**.
3. Appuyez sur **Capteur de pression**.
4. Appuyez sur l'icône CLAVIER pour choisir parmi :
   - ▶ Capacité de pression maximale : permet d'établir la capacité de pression maximale du capteur de pression telle que recommandée par le fabricant
   - ▶ Alarme de basse pression : permet de saisir le point de basse pression défini par l'utilisateur auquel l'alarme retentira.
   - ▶ Alarme de haute pression : permet de saisir le point de haute pression défini par l'utilisateur auquel l'alarme retentira.
5. Utilisez le pavé numérique pour entrer une valeur.
6. Appuyez sur l'icône ACCEPTER pour enregistrer les paramètres ou sur ANNULER pour laisser le clavier sans enregistrer.
7. Appuyez sur la flèche RETOUR ou sur l'onglet CONFIGURATION pour revenir à l'écran principal de configuration.

Illustration 9-1: Capteur de pression

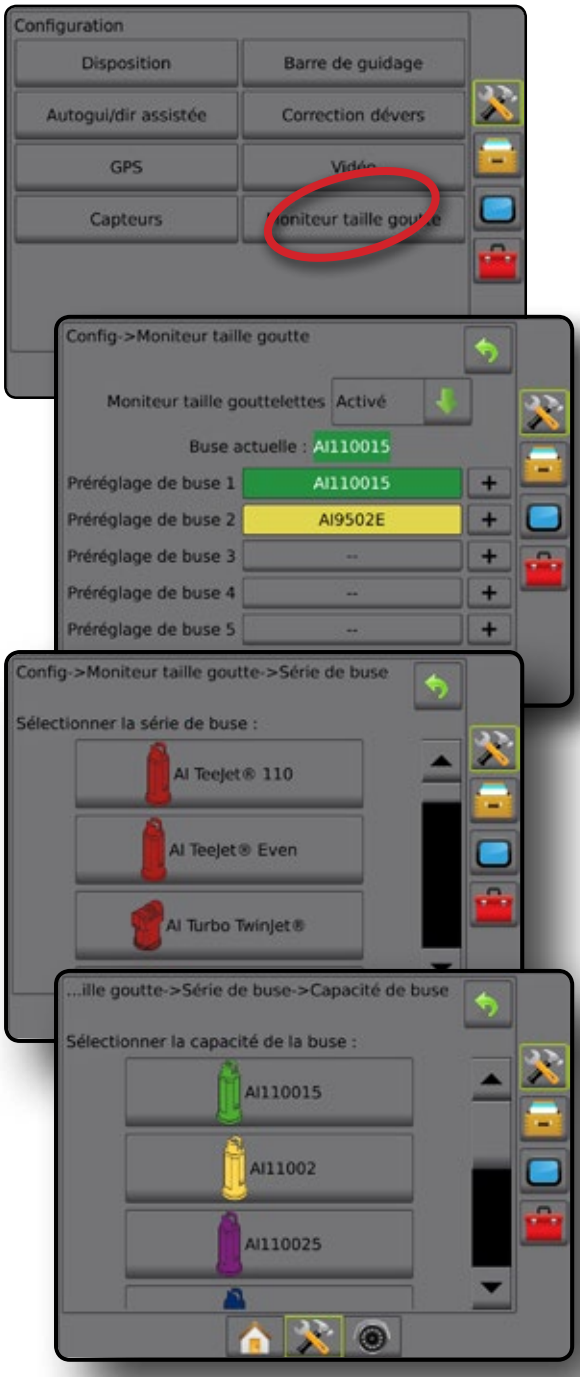


Moniteur de taille de gouttelettes

Lorsqu'un kit d'interface de capteur de pression est installé, le moniteur de taille de gouttelettes sert à activer/désactiver le moniteur de taille de gouttelettes (DSM), à prérégler jusqu'à cinq (5) buses et à sélectionner la buse actuelle.

1. Appuyez sur l'onglet CONFIGURATION.
2. Appuyez sur **Moniteur de taille de gouttelettes**.
3. Sélectionnez si le moniteur taille de gouttelette est activé ou désactivé.
4. Lorsqu'il est activé, sélectionnez :
   - ▶ Préréglages de buses : sélectionne jusqu'à cinq (5) buses pour un rappel rapide
   - ▶ Buse actuelle : sélectionne la buse actuelle pour déterminer les informations sur la taille des gouttelettes
5. Appuyez sur la flèche RETOUR ou sur l'onglet CONFIGURATION pour revenir à l'écran principal de configuration.

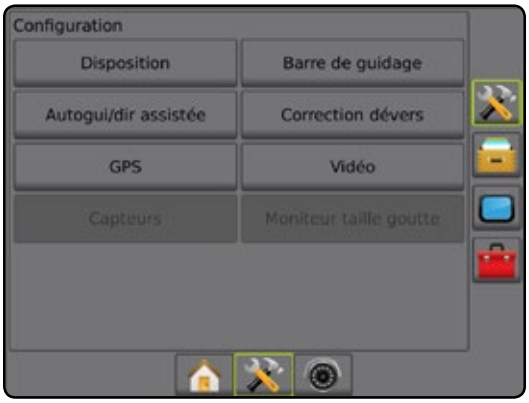
Illustration 9-2: Moniteur de taille de gouttelettes et buses



Moniteur de taille de gouttelettes indisponible

Si un kit d'interface de capteur de pression n'est pas installé, les options de configuration ne seront pas disponibles.

Illustration 9-3: Kit d'interface de capteur de pression non détecté



Activer/désactiver le moniteur de taille de gouttelettes

Réglez le moniteur taille de gouttelette (DSM) sur activé ou désactivé.

1. Appuyez sur la flèche DESCENDANTE pour accéder à la liste des options.
2. Sélectionnez :
   - ▶ Activé
   - ▶ Désactivé

Si le DSM est défini sur « désactivé », toutes les capacités de la buse et fonctions de configuration seront désactivées (les options seront grisées).

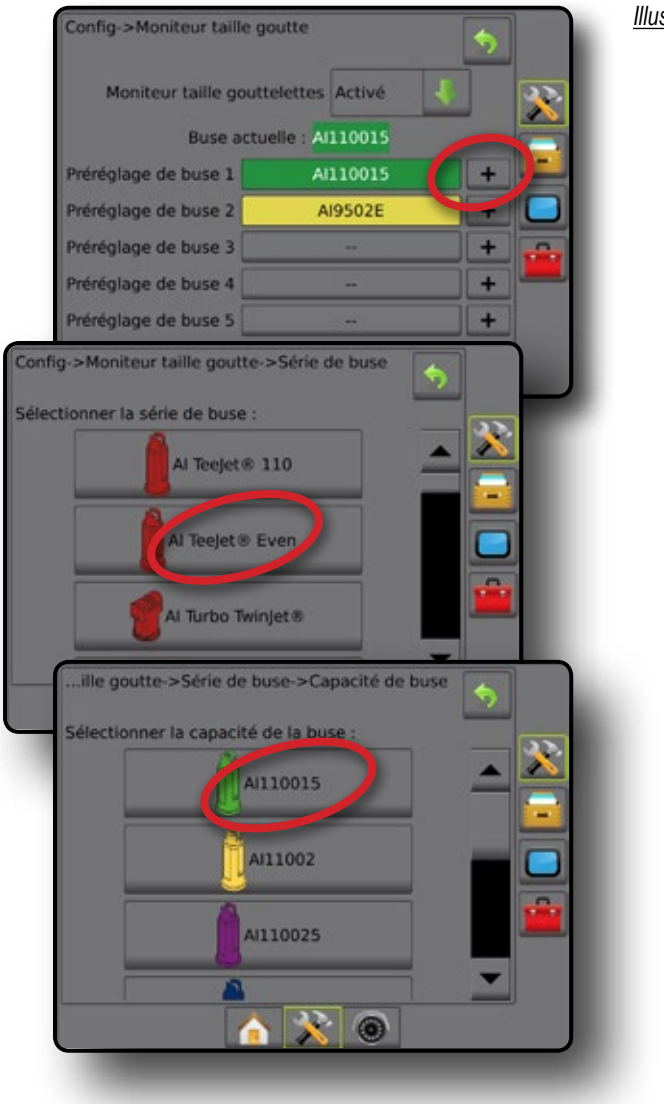
Illustration 9-4: Options de DSM désactivées et activées

Préréglage de buse

Les préréglages de buse vous permettent de sauvegarder un maximum de cinq buses pour un rappel rapide.

1. Appuyez sur +.
2. Sélectionnez une série de buses TeeJet.
3. Sélectionnez la capacité de la buse.

Illustration 9-5: Buse préréglée



Buse actuelle

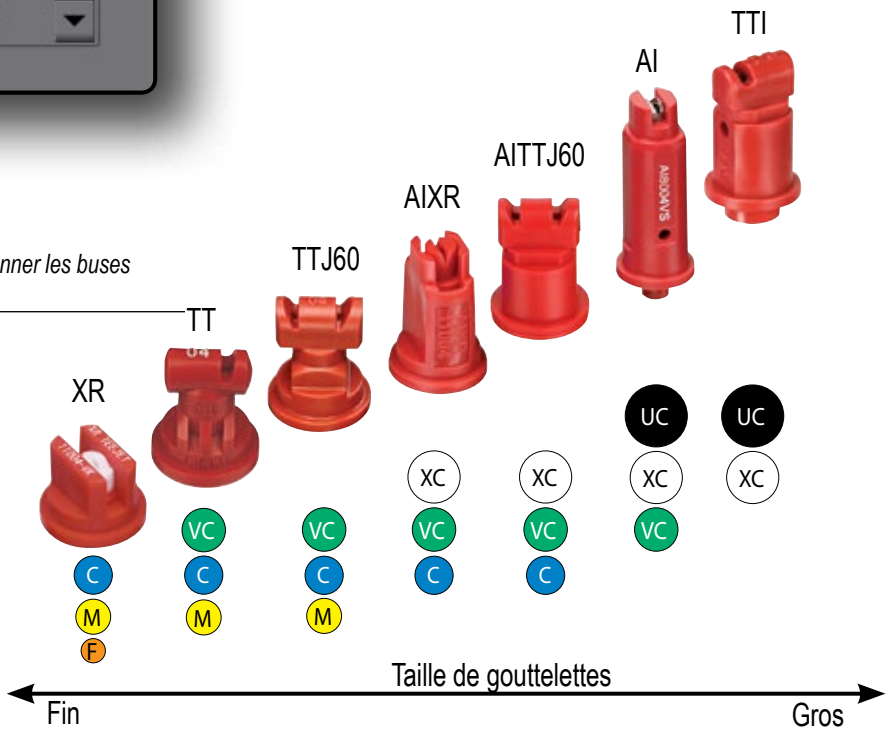
Buse actuelle montre la buse active pour déterminer les informations actuelles sur la taille de la gouttelette. Les buses doivent être programmées pour être disponibles pour la sélection actuelle de buse.

1. Buse désirée pour le col.

La buse sélectionnée sera également visible sur l'affichage de l'état de gouttelettes/pression de la barre d'état sur les écrans de guidage.

Illustration 9-7: Buse actuelle

Illustration 9-6: Tailles des gouttelettes pour sélectionner les buses Teejet



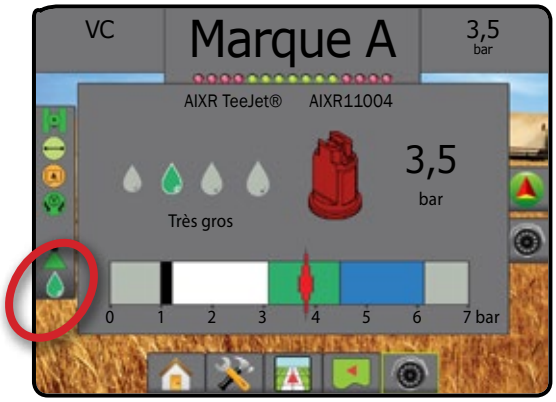
OPÉRATION DU MONITEUR DE TAILLE DE GOUTTELETTES

Barre d'état

L'état gouttelettes/pression affiche des informations concernant l'état actuel de la taille de gouttelette et de la pression du système.

1. Appuyez sur l'icône ÉTAT DE GOUTTELETTES/PRESSION .
2. Appuyez n'importe où sur l'écran pour revenir à l'écran de guidage.

Illustration 9-8: État des gouttelettes/de la pression



État des gouttelettes/de la pression
Coloré = engagé. La couleur de la gouttelette est directement associée à la taille actuelle de la gouttelette. Les options de couleur comprennent :
Barré = désactivé
Aucune icône = aucun kit d'interface de capteur de pression n'est installé

Diagramme de taille de gouttelettes

En choisissant une buse de pulvérisation qui produit des tailles de gouttelettes dans l'une des huit catégories de classification de taille de gouttelettes, il est important de se rappeler qu'une buse simple peut produire différentes classifications de tailles de gouttelettes à des pressions différentes. Une buse peut produire des gouttelettes moyennes à basses pressions, tout en produisant des gouttelettes fines lorsque la pression augmente.

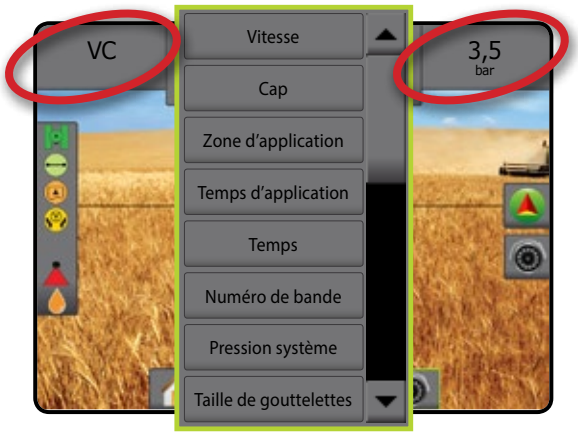
Catégorie	Symbole	Code de couleur
Extrêmement fin	XF	Violet
Très fin	VF	Rouge
Fin	F	Orange
Moyen	M	Jaune
Gros	C	Bleu
Très gros	VC	Vert
Extrêmement gros	XC	Blanc
Ultragros	UC	Noir

Barre de guidage

La barre de guidage vous tient informé de votre choix d'informations sélectionnables, y compris la pression actuelle du système et la taille actuelle des gouttelettes.

1. Appuyez sur la zone de texte INFORMATIONS SÉLECTIONNABLES.
2. Sélectionnez :
   - ▶ Pression du système : affiche la pression actuelle du système
   - ▶ Taille de gouttelettes : affiche la taille actuelle des gouttelettes de buse
3. Appuyez à l'extérieur de la zone de texte de sélection pour revenir à l'écran de guidage.

Illustration 9-9: Informations sélectionnables de la barre de guidage



Spécifications de l'appareil

Dimensions	Matrix Pro 570GS	16,15 x 14,91 x 5,84 cm
	Matrix Pro 840GS	27,0 x 18,0 x 6,0 cm
Poids	Matrix Pro 570GS	0,794 kg
	Matrix Pro 840GS	1,06 kg
Connecteur	Alimentation/CAN	Connecteur Conxall 8 broches
	Caméra	Connecteur Conxall 5 broches
	Vitesse/Détection	Connecteur Conxall 8 broches *AVERTISSEMENT ! Certaines consoles Matrix originales disposent d'un branchement de câble conxall de 4 broches. Les câbles à 4 et 8 broches NE sont PAS interchangeables.*
Environnements	Stockage	-10 to +70° C
	Fonctionnement	0 to +50° C
	Humidité	90% sans condensation
Affichage	Matrix Pro 570GS	320 x 240 résolution 14,5 cm
	Matrix Pro 840GS	800 x 600 résolution 21,3 cm
Entrée/Sortie		USB 2,0
Alimentation électrique		< 9 watts @ 12 V cc

Copyrights

© 2013 TeeJet Technologies. Tous droits réservés. Aucune partie de ce document, ainsi que les programmes d'ordinateur décrits dans celui-ci ne peuvent être reproduits, copiés, photocopiés, traduits, ou transcrits sous quelque forme que ce soit ou par quelque moyen que ce soit, électronique ou lisible par machine, enregistrable ou autre, sans l'autorisation écrite au préalable de TeeJet Technologies.

Marques déposées

Sauf indication contraire, toutes les autres marques ou noms de produit sont des marques ou des marques déposées de leurs sociétés ou organisations.

Limitation de responsabilité

TEEJET TECHNOLOGIES FOURNIT CET ÉQUIPEMENT « TEL QUEL » SANS GARANTIE D'AUCUNE SORTE, SOIT EXPLICITE, SOIT IMPLICITE. AUCUNE RESPONSABILITÉ DE COPYRIGHT OU BREVETS N'EST ACCEPTÉE. EN AUCUNE CIRCONSTANCE, TEEJET TECHNOLOGIES NE SERA RENDUE RESPONSABLE DE TOUTE PERTE DE CHIFFRE D'AFFAIRES, MANQUE À GAGNER, PRIVATION DE JOUISSANCE OU DE DONNÉES, INTERRUPTION D'ACTIVITÉ, OU DE TOUT DOMMAGE INDIRECT, SPÉCIAL, CONTINGENT OU CONSÉQUENT, DE TOUTE NATURE, MÊME SI TEEJET TECHNOLOGIES A ÉTÉ INFORMÉ DE TELS DOMMAGES RÉSULTANT D'UN LOGICIEL DE TEEJET TECHNOLOGIES.

MATRIX® PRO GS

MANUEL D'INSTALLATION

Actualisations de produits disponibles

- FieldPilot® autoguidage
- UniPilot® guidage assisté
- BoomPilot® contrôle de tronçons de rampe automatisés
- Module de gyro-dévers
- Modules de sélection vidéo pour jusqu'à 8 caméras
- Récepteur GPS externe ou mises à niveau des antennes
- Fieldware Link® application d'organisation améliorée des données
- Kit de capteur de pression pour moniteur de taille de gouttelettes

TeeJet Technologies
1801 Business Park Drive
Springfield, Illinois 62703
USA
www.teejet.com

TeeJet Technologies Orléans
431 Rue de la Bergeresse
45160 Olivet (Orléans)
France

TeeJet Aabybro
Mølhavevej 2
DK 9440 Aabybro
Danemark

A Subsidiary of Spraying Systems Co.®

98-05290 R3 FR French/Français
© TeeJet Technologies 2013